

76

j1036 U.S. PTO
09/991911
11/26/01

92637-14/NWH/mis/November 23, 2001

PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT

J1036 U.S. PTO
09/991911
11/26/01

This is to certify that the annexed is a true copy of the
following application as filed with this Office.

DATE OF APPLICATION : April 16, 2001

APPLICATION NUMBER : Patent Application 2001-116351

APPLICANT(S) : MONOLITH CO., LTD.

August 3, 2001

Commissioner, Patent Office

Kozo OIKAWA

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

J11036 U.S. PRO
09/991911
11/26/01

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出 願 年 月 日
Date of Application:

2001年 4月16日

出 願 番 号
Application Number:

特願2001-116351

出 願 人
Applicant(s):

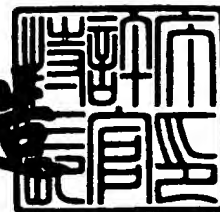
株式会社モノリス

CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT

2001年 8月 3日

特 許 庁 長 官
Commissioner,
Japan Patent Office

及 川 耕 造



Best Available Copy

【書類名】 特許願

【整理番号】 MN-0144

【提出日】 平成13年 4月16日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 H04B 14/00

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都港区麻布十番 1 - 7 - 3 株式会社モノリス内

 【氏名】 秋吉 仰三

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都港区麻布十番 1 - 7 - 3 株式会社モノリス内

 【氏名】 秋吉 信雄

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都江戸川区西葛西 5 - 1 0 - 2 6

 【氏名】 品川 嘉久

【特許出願人】

 【識別番号】 396001980

 【氏名又は名称】 株式会社モノリス

【代理人】

 【識別番号】 100105924

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 森下 賢樹

 【電話番号】 0422-23-7415

【先の出願に基づく優先権主張】

 【出願番号】 特願2000-360601

 【出願日】 平成12年11月28日

【手数料の表示】

 【予納台帳番号】 054977

 【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9717729

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 画像補間方法および装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 第 1 画像と第 2 画像を取得する工程と、

取得された第 1 画像および第 2 画像の間でマッチングを計算し、それらの画像の間で対応しあう点を検出して対応点ファイルを生成する工程とを含み、

前記対応点ファイルには、前記対応しあう点の位置情報に加え、画素値の差分情報も格納されることを特徴とする画像補間方法。

【請求項 2】 前記差分情報には、第 1 画像および第 2 画像において各点の画素値の表現に利用されるビット数よりも少ないビット数が割り当てられる請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】 第 1 画像と第 2 画像のマッチング結果を記述する対応点ファイルを取得する工程と、

対応点ファイルをもとに第 1 画像と第 2 画像の中間画像を補間によって生成する工程とを含み、

対応点ファイルには、第 1 画像と第 2 画像の間で対応しあう点の位置情報と画素値の差分情報が含まれ、

前記生成する工程では、第 1 画像と前記位置情報および差分情報をもとに中間画像を生成することを特徴とする画像補間方法。

【請求項 4】 第 1 画像と第 2 画像を取得する画像入力部と、

取得された第 1 画像および第 2 画像の間でマッチングを計算し、それらの画像の間で対応しあう点を検出して対応点ファイルを生成するマッチングプロセッサとを含み、

このマッチングプロセッサは、前記対応点ファイルに、前記対応しあう点の位置情報に加え、画素値の差分情報も格納することを特徴とする画像補間装置。

【請求項 5】 前記マッチングプロセッサは、第 1 画像上に設けられたメッシュの格子点に対応する第 2 画像上の点を検出し、その結果をもとに、第 1 画像上においてメッシュを構成する起点ポリゴンに、第 2 画像上において対応する終点ポリゴンを定義する請求項 4 に記載の装置。

【請求項 6】 前記マッチングプロセッサは、第 1 画像について二次元的な探索を行って検出した特異点と、第 2 画像について二次元的な探索を行って検出した特異点との対応をもとに画素単位のマッチング計算を行う請求項 5 に記載の装置。

【請求項 7】 前記マッチングプロセッサは、第 1 画像と第 2 画像を、それぞれ前記特異点を抽出することによって多重解像度化したうえで、同一解像度レベル間で画像単位のマッチング計算を行い、その結果を異なる解像度レベルにおけるマッチング計算に継承しながら、最終的に最も解像度の細かいレベルにおける画素単位の対応関係を取得する請求項 6 に記載の画像補間装置。

【請求項 8】 第 1 画像と第 2 画像のマッチング結果を記述する対応点ファイルを取得する通信部と、

対応点ファイルをもとに第 1 画像と第 2 画像の中間画像を補間によって生成する中間画像生成部とを含み、

対応点ファイルには、第 1 画像と第 2 画像の間で対応しあう点の位置情報と画素値の差分情報が含まれ、

中間画像生成部は、第 1 画像と前記位置情報および差分情報をもとに中間画像を生成することを特徴とする画像補間装置。

【請求項 9】 少なくとも前記中間画像を表示する表示部をさらに含む請求項 8 に記載の装置。

【請求項 10】 第 1 画像と対応点ファイルを関連づけて記録する対応点ファイル保持部をさらに含む請求項 8、9 のいずれかに記載の装置。

【請求項 11】 前記中間画像生成部は、第 1 画像内の注目点を前記位置情報にしたがって移動させるとともに、前記差分情報をもとにその注目点の画素値を変化させることにより、前記中間画像において前記注目点に対応する点の位置および画素値を確定する請求項 8 から 10 のいずれかに記載の装置。

【請求項 12】 第 1 画像と第 2 画像の間で計算されたマッチング結果を取得する工程と、

第 1 画像に前記マッチング結果を作用させて第 1 画像に含まれる画素の位置および画素値を変位せしめることにより、この段階では第 2 の画像を参照すること

なく、第 1 の画像と第 2 の画像の中間画像を生成する工程と、
を含むことを特徴とする画像補間方法。

【請求項 1 3】 第 1 画像と第 2 画像を取得する工程と、
取得された第 1 画像および第 2 画像の間でマッチングを計算し、第 1 画像と第 2 画像の間の対応しあう点を検出して対応点ファイルを生成する工程とをコンピュータに実行せしめるプログラムであり、

前記対応点ファイルに、前記対応しあう点の位置情報に加え、画素値の差分情報も格納することを特徴とするコンピュータプログラム。

【請求項 1 4】 第 1 画像と第 2 画像のマッチング結果を記述する対応点ファイルを取得する工程と、

対応点ファイルをもとに第 1 画像と第 2 画像の中間画像を補間によって生成する工程とをコンピュータに実行せしめるプログラムであり、

対応点ファイルには、第 1 画像と第 2 画像の間で対応しあう点の位置情報と画素値の差分情報が含まれ、

前記生成する工程は、第 1 画像と前記位置情報および差分情報をもとに中間画像を生成することを特徴とするコンピュータプログラム。

【請求項 1 5】 前記差分情報は、エントロピー符号化された後、対応点ファイルに格納される請求項 1 に記載の方法。

【請求項 1 6】 前記マッチングプロセッサは、前記差分情報をエントロピー符号化した後、対応点ファイルへ格納する請求項 4 に記載の装置。

【発明の詳細な説明】

【0 0 0 1】

【発明の属する技術分野】

この発明は、画像補間技術に関し、とくにふたつの画像をマッチング技術をもとに補間する方法と装置に関する。

【0 0 0 2】

【従来の技術】

非常に多くのユーザが携帯電話を利用してインターネットへ接続するようになった。携帯電話の利用は、当然ながら通常の電話としての通話用途と、インター

ネットを介したWebサービスおよび電子メールサービスが主流である。とくに、テキストベースで送受信可能な情報、例えば時刻表や株価、携帯電話に特化したWebページの閲覧、および短い電子メールは代表的な用途になりつつある。

【0003】

一方、最近では携帯電話の表示部にカラーLCDが採用され、比較的単純な画像を中心に動画の配信も始まった。テキストと相まって動画が利用でき、しかも当初より音声が当然の用途として準備されていた携帯電話は、いまや進化した最初のウェアラブルコンピュータとして地位を確立しつつある。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、携帯電話の商品価値は、その軽量性、長い電池寿命、安いハードウェアコスト、軽快な操作性などにあり、重たい画像データを長い時間をかけてダウンロードすることは嫌われる。また、そうした重い画像データを処理するためのCPUパワーも消費電力的に不利である。

【0005】

本発明はこうした状況に鑑みてなされたものであり、その目的は、少ない画像データをもとに動画を生成または表示できる画像補間技術を提供することにある。

【0006】

【課題を解決するための手段】

本発明は画像補間技術に関する。この技術は本出願人が先に特許第2927350号にて提案した画像マッチング技術（以下「前提技術」という）を利用することができる。

【0007】

本発明のある態様は、画像補間方法に関する。この方法は、マッチングを用いてふたつの画像（以下、第1画像と第2画像とする）を補間するためのデータを生成する符号化方法であり、第1画像と第2画像を取得する工程と、取得された第1画像および第2画像の間でマッチングを計算し、第1画像と第2画像の間の対応しあう点を検出して対応点ファイルを生成する工程とを含み、前記対応点フ

ファイルには、前記対応しあう点の位置情報に加え、画素値の差分情報も格納される。以下「点」と「画素」とは区別せずに用いる。また、「点」といっても面積があってもよく、つまり領域でもよい。「画素値」は以下「色」ともいうが、色に限らず、任意の属性であってよい。

【0008】

例えば、マッチングの結果、第1画像の点 $p_1 (x_1, y_1)$ が第2画像の点 $p_2 (x_2, y_2)$ に対応することがわかったとする。また、それらの点の色をそれぞれ v_1, v_2 とする。この場合、これらの点の座標を補間することにより、第1画像と第2画像の中間画像を生成することができる。すなわち、中間画像において、前記の点 p_1 の移動先の点（以下補間点という）の位置は、

$$((1-t)x_1 + tx_2, (1-t)y_1 + ty_2)$$

と定式化できる。一方、補間点の色は、前提技術では第1画像の点 p_1 の色 v_1 と第2画像の点 p_2 の色を同様に補間することにより、

$$(1-t)v_1 + tv_2$$

とした。すなわち、前提技術では、色の補間のために第1画像と第2画像をともに参照するとした。

【0009】

しかし、本発明においては、色の補間のために第2画像を参照することに代えて、予め第1画像と第2画像の対応しあう点（以下、対応点对ともいう）の色の差分情報を対応点ファイルに組み込んでおく。このことにより、第2画像を参照する必要がなくなる。具体的には、差分情報を $\Delta v = v_2 - v_1$ と定義すると、上述の第1画像の点 p_1 と第2画像の点 p_2 の色は、中間画像上の補間点において、

$$v_1 + t \Delta v$$

と記述できる。

【0010】

本発明では、中間画像よりも時間的に後に再生されるべき第2画像を予め取得してメモリにおいておく必要がない意味において、メモリの利用効率、画像データの伝送帯域、処理のストリーム化のいずれの面でも有利である。さらに、もと

もと対応点对は互いに色が近いことが期待できるため、差分情報は一般に比較的小さいビット数で表現しうる。このため、第2画像のデータ量に比べ、一般に差分情報のデータ量を減らすことができる。また、この差分情報は通常ゼロを中心とする統計的な偏りを見せるため、これをエントロピー符号化した後、対応点ファイルへ格納すれば、より高いデータ圧縮効果が得られる。

【0011】

本発明の別の態様は、画像補間方法に関する。この方法は、第1画像と第2画像のマッチング結果を記述する対応点ファイルを取得する工程と、対応点ファイルをもとに第1画像と第2画像の中間画像を補間によって生成する工程とを含み、対応点ファイルには、第1画像と第2画像の間で対応しあう点の位置情報と画素値の差分情報が含まれ、前記生成する工程では、第1画像と前記位置情報および差分情報をもとに中間画像を生成する。つまり、中間画像の生成段階では第2画像は参照する必要がない。ここで「第1画像」を利用するといっているのは、第1画像と第2画像の代表という意味に過ぎず、いずれか一方があれば足りる。補間は線形、非線形、いずれでもよい。

【0012】

本発明のさらに別の態様は、画像補間装置に関する。この装置は、画像を補間するためのデータを生成する符号化装置であり、第1画像と第2画像を取得する画像入力部と、取得された第1画像および第2画像の間でマッチングを計算し、第1画像と第2画像間の対応しあう点を検出して対応点ファイルを生成するマッチングプロセッサとを含み、このマッチングプロセッサは、前記対応点ファイルに、前記対応しあう点の位置情報に加え、画素値の差分情報も組み入れる。

【0013】

このマッチングプロセッサは、第1画像上に設けられたメッシュの格子点に対応する第2画像上の点を画像マッチングによって検出し、その結果をもとに、第1画像上のメッシュを構成する起点ポリゴンに、第2画像上にて対応する終点ポリゴンを定義してもよい。

【0014】

このマッチングプロセッサは、第1画像について二次元的な探索を行って検出

した特異点と、第2画像について二次元的な探索を行って検出した特異点との対応をもとに画素単位のマッチング計算を行ってもよい。マッチングプロセッサは、第1画像と第2画像を、それぞれ前記特異点を抽出することによって多重解像度化したうえで、同一解像度レベル間で画像単位のマッチング計算を行い、その結果を異なる解像度レベルにおけるマッチング計算に継承しながら、最終的に最も解像度の細かいレベルにおける画素単位の対応関係を取得してもよい。

【0015】

ここで、特異点を用いるマッチング方法は前提技術の応用その他である。ただし、前提技術は格子点またはそれによって決まるポリゴンに関する本発明の特徴にはいっさい触れていない。本発明でポリゴンという一種の簡略化技術を導入したため、対応点ファイルのサイズを非常に小さくすることができる。

【0016】

すなわち、第1、第2画像がそれぞれ $n \times m$ 画素を有する場合、それらの画素単位の対応をそのまま記述すると、 $(n \times m)^2$ という組合せが生じ、対応点ファイルが膨大なデータ量になる。しかし、これを格子点どうしの対応関係、または実質的に同じことであるが、格子点で決まるポリゴンどうしの対応関係を記述することに改めることでデータ量が大幅に減る。第1または第2画像および対応点ファイルのみを保有すれば、動画を再現でき、動画の伝送、ストレージ等において大きな効果を発揮する。

【0017】

本発明のさらに別の態様も画像補間装置に関する。この装置は、第1画像と第2画像のマッチング結果を記述する対応点ファイルを取得する通信部と、対応点ファイルをもとに第1画像と第2画像の中間画像を補間によって生成する中間画像生成部とを含み、対応点ファイルには、第1画像と第2画像の間で対応しあう点の位置情報と画素値の差分情報が含まれ、中間画像生成部は、第1画像または第2画像の一方と、前記位置情報および差分情報をもとに中間画像を生成する。

【0018】

また、少なくとも前記中間画像を表示する表示部を含んでもよい。第1画像と対応点ファイルに関連づけて記録する対応点ファイル保持部をさらに含んでもよ

い。中間画像生成部は、第 1 画像内の注目点を位置情報にしたがって移動させるとともに、差分情報をもとにその注目点の画素値も変化させることにより、中間画像において前記注目点に対応する点の位置および画素値を確定してもよい。

【 0 0 1 9 】

本発明のさらに別の態様も画像補間方法に関する。この方法は、第 1 画像と第 2 画像の間で計算されたマッチング結果を取得する工程と、第 1 画像に前記マッチング結果を作用させて第 1 画像に含まれる画素の位置および画素値を変位せしめることにより、この段階では第 2 の画像を参照することなく、第 1 の画像と第 2 の画像の中間画像を生成する工程とを含む。

【 0 0 2 0 】

なお、本発明は前提技術を必須とはしない。また、以上の各構成、工程を任意に入れ替えたり、方法と装置の間で表現を一部または全部入れ替え、または追加したり、表現をコンピュータプログラム、記録媒体等に変更したものもまた、本発明として有効である。

【 0 0 2 1 】

【発明の実施の形態】

はじめに、実施の形態で利用する多重解像度特異点フィルタ技術とそれを用いた画像マッチング処理を「前提技術」として詳述する。これらの技術は本出願人がすでに特許第 2 9 2 7 3 5 0 号を得ている技術であり、本発明との組合せに最適である。本実施の形態では、画像上にメッシュを設け、その格子点によって多数の画素を代表されるため、もともと前提技術のような画素単位のマッチング技術に対する適用効果が高いためである。ただし、実施の形態で採用可能な画像マッチング技術はこれに限られない。図 1 8 以降、前提技術を利用した画像補間技術を具体的に説明する。

【 0 0 2 2 】

[前提技術の背景]

最初に〔 1 〕で前提技術の要素技術の詳述し、〔 2 〕で処理手順を具体的に説明する。さらに〔 3 〕で実験の結果を報告する。

【 0 0 2 3 】

〔 1 〕 要素技術の詳細

〔 1 . 1 〕 イントロダクション

特異点フィルタと呼ばれる新たな多重解像度フィルタを導入し、画像間のマッチングを正確に計算する。オブジェクトに関する予備知識は一切不要である。画像間のマッチングの計算は、解像度の階層を進む間、各解像度において計算される。その際、粗いレベルから精細なレベルへと順に解像度の階層を進んでいく。計算に必要なパラメータは、人間の視覚システムに似た動的計算によって完全に自動設定される。画像間の対応点を人手で特定する必要はない。

〔 0 0 2 4 〕

本前提技術は、例えば完全に自動的なモーフィング、物体認識、立体写真測量、ボリウムレンダリング、少ないフレームからの滑らかな動画像の生成などに応用できる。モーフィングに用いる場合、与えられた画像を自動的に変形することができる。ボリウムレンダリングに用いる場合、断面間の中間的な画像を正確に再構築することができる。断面間の距離が遠く、断面の形状が大きく変化する場合でも同様である。

〔 0 0 2 5 〕

〔 1 . 2 〕 特異点フィルタの階層

前提技術に係る多重解像度特異点フィルタは、画像の解像度を落としながら、しかも画像に含まれる各特異点の輝度及び位置を保存することができる。ここで画像の幅を N 、高さを M とする。以下簡単のため、 $N = M = 2^n$ (n は自然数) と仮定する。また、区間 $[0, N] \subset \mathbb{R}$ を I と記述する。 (i, j) における画像の画素を $p(i, j)$ と記述する ($i, j \in I$)。

〔 0 0 2 6 〕

ここで多重解像度の階層を導入する。階層化された画像群は多重解像度フィルタで生成される。多重解像度フィルタは、もとの画像に対して二次元的な探索を行って特異点を検出し、検出された特異点を抽出してもとの画像よりも解像度の低い別の画像を生成する。ここで第 m レベルにおける各画像のサイズは $2^m \times 2^m$ ($0 \leq m \leq n$) とする。特異点フィルタは次の 4 種類の新たな階層画像を n から下がる方向で再帰的に構築する。

【 0 0 2 7 】

【数 1】

$$\begin{aligned}
 p_{(i,j)}^{(m,0)} &= \min(\min(p_{(2i,2j)}^{(m+1,0)}, p_{(2i,2j+1)}^{(m+1,0)}), \min(p_{(2i+1,2j)}^{(m+1,0)}, p_{(2i+1,2j+1)}^{(m+1,0)})) \\
 p_{(i,j)}^{(m,1)} &= \max(\min(p_{(2i,2j)}^{(m+1,1)}, p_{(2i,2j+1)}^{(m+1,1)}), \min(p_{(2i+1,2j)}^{(m+1,1)}, p_{(2i+1,2j+1)}^{(m+1,1)})) \\
 p_{(i,j)}^{(m,2)} &= \min(\max(p_{(2i,2j)}^{(m+1,2)}, p_{(2i,2j+1)}^{(m+1,2)}), \max(p_{(2i+1,2j)}^{(m+1,2)}, p_{(2i+1,2j+1)}^{(m+1,2)})) \\
 p_{(i,j)}^{(m,3)} &= \max(\max(p_{(2i,2j)}^{(m+1,3)}, p_{(2i,2j+1)}^{(m+1,3)}), \max(p_{(2i+1,2j)}^{(m+1,3)}, p_{(2i+1,2j+1)}^{(m+1,3)}))
 \end{aligned}$$

(式 1)

ただしここで、

【数 2】

$$p_{(i,j)}^{(n,0)} = p_{(i,j)}^{(n,1)} = p_{(i,j)}^{(n,2)} = p_{(i,j)}^{(n,3)} = p_{(i,j)} \quad (\text{式 2})$$

とする。以降これら 4 つの画像を副画像 (サブイメージ) と呼ぶ。 $\min_{x \leq t} \leq x+1$ 、 $\max_{x \leq t \leq x+1}$ をそれぞれ α 及び β と記述すると、副画像はそれぞれ以下のように記述できる。

【 0 0 2 8 】

$$\begin{aligned}
 p_{(m,0)} &= \alpha(x) \alpha(y) p_{(m+1,0)} \\
 p_{(m,1)} &= \alpha(x) \beta(y) p_{(m+1,1)} \\
 p_{(m,2)} &= \beta(x) \alpha(y) p_{(m+1,2)} \\
 p_{(m,3)} &= \beta(x) \beta(y) p_{(m+1,3)}
 \end{aligned}$$

すなわち、これらは α と β のテンソル積のようなものと考えられる。副画像はそれぞれ特異点に対応している。これらの式から明らかなように、特異点フィルタはもとの画像について 2×2 画素で構成されるブロックごとに特異点を検出する。その際、各ブロックのふたつの方向、つまり縦と横について、最大画素値または最小画素値をもつ点を探索する。画素値として、前提技術では輝度を採用するが、画像に関するいろいろな数値を採用することができる。ふたつの方向の両方について最大画素値となる画素は極大点、ふたつの方向の両方について最小画素値となる画素は極小点、ふたつの方向の一方について最大画素値となるととも

に、他方について最小画素値となる画素は鞍点として検出される。

【 0 0 2 9 】

特異点フィルタは、各ブロックの内部で検出された特異点の画像（ここでは1画素）でそのブロックの画像（ここでは4画素）を代表させることにより、画像の解像度を落とす。特異点の理論的な観点からすれば、 $\alpha(x)$ $\alpha(y)$ は極小点を保存し、 $\beta(x)$ $\beta(y)$ は極大点を保存し、 $\alpha(x)$ $\beta(y)$ 及び $\beta(x)$ $\alpha(y)$ は鞍点を保存する。

【 0 0 3 0 】

はじめに、マッチングをとるべき始点（ソース）画像と終点（デスティネーション）画像に対して別々に特異点フィルタ処理を施し、それぞれ一連の画像群、すなわち始点階層画像と終点階層画像を生成しておく。始点階層画像と終点階層画像は、特異点の種類に対応してそれぞれ4種類ずつ生成される。

【 0 0 3 1 】

この後、一連の解像度レベルの中で始点階層画像と終点階層画像のマッチングがとれられていく。まず $p(m, 0)$ を用いて極小点のマッチングがとられる。次に、その結果に基づき、 $p(m, 1)$ を用いて鞍点のマッチングがとられ、 $p(m, 2)$ を用いて他の鞍点のマッチングがとられる。そして最後に $p(m, 3)$ を用いて極大点のマッチングがとられる。

【 0 0 3 2 】

図1(c)と図1(d)はそれぞれ図1(a)と図1(b)の副画像 $p(5, 0)$ を示している。同様に、図1(e)と図1(f)は $p(5, 1)$ 、図1(g)と図1(h)は $p(5, 2)$ 、図1(i)と図1(j)は $p(5, 3)$ をそれぞれ示している。これらの図からわかるとおり、副画像によれば画像の特徴部分のマッチングが容易になる。まず $p(5, 0)$ によって目が明確になる。目は顔の中で輝度の極小点だからである。 $p(5, 1)$ によれば口が明確になる。口は横方向で輝度が低いためである。 $p(5, 2)$ によれば首の両側の縦線が明確になる。最後に、 $p(5, 3)$ によって耳や頬の最も明るい点が明確になる。これらは輝度の極大点だからである。

【 0 0 3 3 】

特異点フィルタによれば画像の特徴が抽出できるため、例えばカメラで撮影された画像の特徴と、予め記録しておいたいくつかのオブジェクトの特徴を比較することにより、カメラに映った被写体を識別することができる。

【 0 0 3 4 】

〔 1 . 3 〕 画像間の写像の計算

始点画像の位置 (i, j) の画素を $p^{(n)}(i, j)$ と書き、同じく終点画像の位置 (k, l) の画素を $q^{(n)}(k, l)$ で記述する。 $i, j, k, l \in I$ とする。画像間の写像のエネルギー（後述）を定義する。このエネルギーは、始点画像の画素の輝度と終点画像の対応する画素の輝度の差、及び写像の滑らかさによって決まる。最初に最小のエネルギーを持つ $p^{(m, 0)}$ と $q^{(m, 0)}$ 間の写像 $f^{(m, 0)} : p^{(m, 0)} \rightarrow q^{(m, 0)}$ が計算される。 $f^{(m, 0)}$ に基づき、最小エネルギーを持つ $p^{(m, 1)}$ 、 $q^{(m, 1)}$ 間の写像 $f^{(m, 1)}$ が計算される。この手続は、 $p^{(m, 3)}$ と $q^{(m, 3)}$ の間の写像 $f^{(m, 3)}$ の計算が終了するまで続く。各写像 $f^{(m, i)}$ ($i = 0, 1, 2, \dots$) を副写像と呼ぶことにする。 $f^{(m, i)}$ の計算の都合のために、 i の順序は次式のように並べ替えることができる。並べ替えが必要な理由は後述する。

【 0 0 3 5 】

【数 3】

$$f^{(m, i)} : p^{(m, \sigma(i))} \rightarrow q^{(m, \sigma(i))} \quad (\text{式 3})$$

ここで $\sigma(i) \in \{0, 1, 2, 3\}$ である。

【 0 0 3 6 】

〔 1 . 3 . 1 〕 全単射

始点画像と終点画像の間のマッチングを写像で表現する場合、その写像は両画像間で全単射条件を満たすべきである。両画像に概念上の優劣はなく、互いの画素が全射かつ単射で接続されるべきだからである。しかしながら通常の場合とは異なり、ここで構築すべき写像は全単射のデジタル版である。前提技術では、画素は格子点によって特定される。

【 0 0 3 7 】

始点副画像（始点画像について設けられた副画像）から終点副画像（終点画像について設けられた副画像）への写像は、 $f^{(m,s)} : I/2^{n-m} \times I/2^{n-m} \rightarrow I/2^{n-m} \times I/2^{n-m}$ ($s = 0, 1, \dots$) によって表される。ここで、 $f^{(m,s)}(i, j) = (k, l)$ は、始点画像の $p^{(m,s)}(i, j)$ が終点画像の $q^{(m,s)}(k, l)$ に写像されることを意味する。簡単のために、 $f(i, j) = (k, l)$ が成り立つとき画素 $q(k, l)$ を $q_f(i, j)$ と記述する。

【0038】

前提技術で扱う画素（格子点）のようにデータが離散的な場合、全単射の定義は重要である。ここでは以下のように定義する（ i, i', j, j', k, l は全て整数とする）。まず始めに、始点画像の平面において R によって表記される各正方形領域、

【数4】

$$p_{(i,j)}^{(m,s)} p_{(i+1,j)}^{(m,s)} p_{(i+1,j+1)}^{(m,s)} p_{(i,j+1)}^{(m,s)}$$

(式4)

を考える（ $i = 0, \dots, 2^m - 1, j = 0, \dots, 2^m - 1$ ）。ここで R の各辺（エッジ）の方向を以下のように定める。

【0039】

【数5】

$$\overrightarrow{p_{(i,j)}^{(m,s)} p_{(i+1,j)}^{(m,s)}}, \overrightarrow{p_{(i+1,j)}^{(m,s)} p_{(i+1,j+1)}^{(m,s)}}, \overrightarrow{p_{(i+1,j+1)}^{(m,s)} p_{(i,j+1)}^{(m,s)}} \text{ and } \overrightarrow{p_{(i,j+1)}^{(m,s)} p_{(i,j)}^{(m,s)}}$$

(式5)

この正方形は写像 f によって終点画像平面における四辺形に写像されなければならない。 $f^{(m,s)}(R)$ によって示される四辺形、

【数6】

$$q_{f(i,j)}^{(m,s)} q_{f(i+1,j)}^{(m,s)} q_{f(i+1,j+1)}^{(m,s)} q_{f(i,j+1)}^{(m,s)}$$

(式6)

は、以下の全単射条件を満たす必要がある。

【0040】

1. 四辺形 $f^{(m,s)}(R)$ のエッジは互いに交差しない。

2. $f^{(m, s)}(R)$ のエッジの方向は R のそれらに等しい (図 2 の場合、時計回り)。

3. 緩和条件として収縮写像 (リトラクション: retractions) を許す。

【0041】

何らかの緩和条件を設けないかぎり、全単射条件を完全に満たす写像は単位写像しかないためである。ここでは $f^{(m, s)}(R)$ のひとつのエッジの長さが 0、すなわち $f^{(m, s)}(R)$ は三角形になってもよい。しかし、面積が 0 となるような図形、すなわち 1 点または 1 本の線分になってはならない。図 2 (R) がもとの四辺形の場合、図 2 (A) と図 2 (D) は全単射条件を満たすが、図 2 (B)、図 2 (C)、図 2 (E) は満たさない。

【0042】

実際のインプリメンテーションでは、写像が全射であることを容易に保証すべく、さらに以下の条件を課してもよい。つまり始点画像の境界上の各画素は、終点画像において同じ位置を占める画素に写影されるというものである。すなわち、 $f(i, j) = (i, j)$ (ただし $i = 0, i = 2^m - 1, j = 0, j = 2^m - 1$ の 4 本の線上) である。この条件を以下「付加条件」とも呼ぶ。

【0043】

[1. 3. 2] 写像のエネルギー

[1. 3. 2. 1] 画素の輝度に関するコスト

写像 f のエネルギーを定義する。エネルギーが最小になる写像を探すことが目的である。エネルギーは主に、始点画像の画素の輝度とそれに対応する終点画像の画素の輝度の差で決まる。すなわち、写像 $f^{(m, s)}$ の点 (i, j) におけるエネルギー $C^{(m, s)}(i, j)$ は次式によって定まる。

【0044】

【数 7】

$$C_{(i,j)}^{(m,s)} = |V(p_{(i,j)}^{(m,s)}) - V(q_{f(i,j)}^{(m,s)})|^2 \quad (\text{式 7})$$

ここで、 $V(p^{(m, s)}(i, j))$ 及び $V(q^{(m, s)}_{f(i, j)})$ はそれぞれ画素 $p^{(m, s)}(i, j)$ 及び $q^{(m, s)}_{f(i, j)}$ の輝度で

ある。f のトータルのエネルギー $C^{(m, s)}$ は、マッチングを評価するひとつの評価式であり、つぎに示す $C^{(m, s)}(i, j)$ の合計で定義できる。

【0045】

【数8】

$$C_f^{(m, s)} = \sum_{i=0}^{2^m-1} \sum_{j=0}^{2^m-1} C_{(i, j)}^{(m, s)} \quad (\text{式8})$$

[1. 3. 2. 2] 滑らかな写像のための画素の位置に関するコスト

滑らかな写像を得るために、写像に関する別のエネルギー D_f を導入する。このエネルギーは画素の輝度とは関係なく、 $p^{(m, s)}(i, j)$ および $q^{(m, s)}(i, j)$ の位置によって決まる ($i = 0, \dots, 2^m - 1, j = 0, \dots, 2^m - 1$)。点 (i, j) における写像 $f^{(m, s)}$ のエネルギー $D^{(m, s)}(i, j)$ は次式で定義される。

【0046】

【数9】

$$D_{(i, j)}^{(m, s)} = \eta E_{0(i, j)}^{(m, s)} + E_{1(i, j)}^{(m, s)} \quad (\text{式9})$$

ただし、係数パラメータ η は0以上の実数であり、また、

【数10】

$$E_{0(i, j)}^{(m, s)} = \|(i, j) - f^{(m, s)}(i, j)\|^2 \quad (\text{式10})$$

【数11】

$$E_{1(i, j)}^{(m, s)} = \sum_{i'=i-1}^i \sum_{j'=j-1}^j \|(f^{(m, s)}(i, j) - (i, j)) - (f^{(m, s)}(i', j') - (i', j'))\|^2 / 4 \quad (\text{式11})$$

とする。ここで、

【数12】

$$\|(x, y)\| = \sqrt{x^2 + y^2} \quad (\text{式12})$$

であり、 $i' < 0$ および $j' < 0$ に対して $f(i', j')$ は0と決める。 E_0 は (i, j) 及び $f(i, j)$ の距離で決まる。 E_0 は画素があまりにも離れた

画素へ写影されることを防ぐ。ただし E_0 は、後に別のエネルギー関数で置き換える。 E_1 は写像の滑らかさを保証する。 E_1 は、 $P(i, j)$ の変位とその隣接点の変位の間の隔たりを表す。以上の考察をもとに、マッチングを評価する別の評価式であるエネルギー D_f は次式で定まる。

【0047】

【数13】

$$D_f^{(m,s)} = \sum_{i=0}^{2^m-1} \sum_{j=0}^{2^m-1} D_{(i,j)}^{(m,s)} \quad (\text{式13})$$

【1. 3. 2. 3】写像の総エネルギー

写像の総エネルギー、すなわち複数の評価式の統合に係る総合評価式は $\lambda C^{(m,s)}_f + D^{(m,s)}_f$ で定義される。ここで係数パラメータ λ は0以上の実数である。目的は総合評価式が極値をとる状態を検出すること、すなわち次式で示す最小エネルギーを与える写像を見いだすことである。

【0048】

【数14】

$$\min_f \lambda C_f^{(m,s)} + D_f^{(m,s)} \quad (\text{式14})$$

$\lambda = 0$ 及び $\eta = 0$ の場合、写像は単位写像になることに注意すべきである（すなわち、全ての $i = 0, \dots, 2^m - 1$ 及び $j = 0, \dots, 2^m - 1$ に対して $f^{(m,s)}(i, j) = (i, j)$ となる）。後述のごとく、本前提技術では最初に $\lambda = 0$ 及び $\eta = 0$ の場合を評価するため、写像を単位写像から徐々に変形していくことができる。仮に総合評価式の λ の位置を変えて $C^{(m,s)}_f + \lambda D^{(m,s)}_f$ と定義したとすれば、 $\lambda = 0$ 及び $\eta = 0$ の場合に総合評価式が $C^{(m,s)}_f$ だけになり、本来何等関連のない画素どうしが単に輝度が近いというだけで対応づけられ、写像が無意味なものになる。そうした無意味な写像をもとに写像を変形していてもまったく意味をなさない。このため、単位写像が評価の開始時点で最良の写像として選択されるよう係数パラメータの与えかたが配慮されている。

【0049】

オブティカルフローもこの前提技術同様、画素の輝度の差と滑らかさを考慮する。しかし、オブティカルフローは画像の変換に用いることはできない。オブジェクトの局所的な動きしか考慮しないためである。前提技術に係る特異点フィルタを用いることによって大域的な対応関係を検出することができる。

【0050】

[1. 3. 3] 多重解像度の導入による写像の決定

最小エネルギーを与え、全単射条件を満足する写像 f_{min} を多重解像度の階層を用いて求める。各解像度レベルにおいて始点副画像及び終点副画像間の写像を計算する。解像度の階層の最上位（最も粗いレベル）からスタートし、各解像度レベルの写像を、他のレベルの写像を考慮に入れながら決定する。各レベルにおける写像の候補の数は、より高い、つまりより粗いレベルの写像を用いることによって制限される。より具体的には、あるレベルにおける写像の決定に際し、それよりひとつ粗いレベルにおいて求められた写像が一種の拘束条件として課される。

【0051】

まず、

【数15】

$(i', j') = ([\frac{i}{2}], [\frac{j}{2}])$ (式15)

が成り立つとき、 $p^{(m-1, s)}(i', j')$ 、 $q^{(m-1, s)}(i', j')$ をそれぞれ $p^{(m, s)}(i, j)$ 、 $q^{(m, s)}(i, j)$ の parent と呼ぶことにする。[x] は x を越えない最大整数である。また $p^{(m, s)}(i, j)$ 、 $q^{(m, s)}(i, j)$ をそれぞれ $p^{(m-1, s)}(i', j')$ 、 $q^{(m-1, s)}(i', j')$ の child と呼ぶ。関数 parent (i, j) は次式で定義される。

【0052】

【数16】

$parent(i, j) = ([\frac{i}{2}], [\frac{j}{2}])$ (式16)

$p^{(m, s)}(i, j)$ と $q^{(m, s)}(k, l)$ の間の写像 $f^{(m, s)}$ は

、エネルギー計算を行って最小になったものを見つけることで決定される。 $f^{(m, s)}(i, j) = (k, 1)$ の値は $f^{(m-1, s)}(m=1, 2, \dots, n)$ を用いることによって、以下のように決定される。まず、 $q^{(m, s)}(k, 1)$ は次の四辺形の内部になければならないという条件を課し、全単射条件を満たす写像のうち現実性の高いものを絞り込む。

【0053】

【数17】

$$q_{g^{(m,s)}(i-1,j-1)}^{(m,s)} q_{g^{(m,s)}(i-1,j+1)}^{(m,s)} q_{g^{(m,s)}(i+1,j+1)}^{(m,s)} q_{g^{(m,s)}(i+1,j-1)}^{(m,s)}$$

(式17)

ただしここで、

【数18】

$$g^{(m,s)}(i, j) = f^{(m-1,s)}(\text{parent}(i, j)) + f^{(m-1,s)}(\text{parent}((i, j) + (1, 1)))$$

(式18)

である。こうして定めた四辺形を、以下 $p^{(m, s)}(i, j)$ の相続 (inherited) 四辺形と呼ぶことにする。相続四辺形の内部において、エネルギーを最小にする画素を求める。

【0054】

図3は以上の手順を示している。同図において、始点画像のA, B, C, Dの画素は、第 $m-1$ レベルにおいてそれぞれ終点画像のA', B', C', D'へ写影される。画素 $p^{(m, s)}(i, j)$ は、相続四辺形A' B' C' D'の内部に存在する画素 $q^{(m, s)}(i, j)$ へ写影されなければならない。以上の配慮により、第 $m-1$ レベルの写像から第 m レベルの写像への橋渡しがなされる。

【0055】

先に定義したエネルギー E_0 は、第 m レベルにおける副写像 $f^{(m, 0)}$ を計算するために、次式に置き換える。

【0056】

【数 19】

$$E_{0(i,j)} = \|f^{(m,0)}(i,j) - g^{(m)}(i,j)\|^2 \quad (\text{式 19})$$

また、副写像 $f^{(m,s)}$ を計算するためには次式を用いる。

【0057】

【数 20】

$$E_{0(i,j)} = \|f^{(m,s)}(i,j) - f^{(m,s-1)}(i,j)\|^2 \quad (1 \leq i) \quad (\text{式 20})$$

こうしてすべての副写像のエネルギーを低い値に保つ写像が得られる。式 20 により、異なる特異点に対応する副写像が、副写像どうしの類似度が高くなるように同一レベル内で関連づけられる。式 19 は、 $f^{(m,s)}(i,j)$ と、第 $m-1$ レベルの画素の一部と考えた場合の (i,j) が射影されるべき点の位置との距離を示している。

【0058】

仮に、相続四辺形 $A' B' C' D'$ の内部に全単射条件を満たす画素が存在しない場合は以下の措置をとる。まず、 $A' B' C' D'$ の境界線からの距離が L (始めは $L=1$) である画素を調べる。それらのうち、エネルギーが最小になるものが全単射条件を満たせば、これを $f^{(m,s)}(i,j)$ の値として選択する。そのような点が発見されるか、または L がその上限の $L^{(m)}_{\max}$ に到達するまで、 L を大きくしていく。 $L^{(m)}_{\max}$ は各レベル m に対して固定である。そのような点が全く発見されない場合、全単射の第 3 の条件を一時的に無視して変換先の四辺形の面積がゼロになるような写像も認め、 $f^{(m,s)}(i,j)$ を決定する。それでも条件を満たす点が見つからない場合、つぎに全単射の第 1 及び第 2 条件を外す。

【0059】

多重解像度を用いる近似法は、写像が画像の細部に影響されることを回避しつつ、画像間の大域的な対応関係を決定するために必須である。多重解像度による近似法を用いなければ、距離の遠い画素間の対応関係を見いだすことは不可能である。その場合、画像のサイズはきわめて小さなものに限定しなければならず、変化の小さな画像しか扱うことができない。さらに、通常写像に滑らかさを要求

するため、そうした画素間の対応関係を見つけにくくしている。距離のある画素から画素への写像のエネルギーは高いためである。多重解像度を用いた近似法によれば、そうした画素間の適切な対応関係を見いだすことができる。それらの距離は、解像度の階層の上位レベル（粗いレベル）において小さいためである。

【 0 0 6 0 】

〔 1 . 4 〕 最適なパラメータ値の自動決定

既存のマッチング技術の主な欠点のひとつに、パラメータ調整の困難さがある。大抵の場合、パラメータの調整は人手作業によって行われ、最適な値を選択することはきわめて難しい。前提技術に係る方法によれば、最適なパラメータ値を完全に自動決定することができる。

【 0 0 6 1 】

前提技術に係るシステムはふたつのパラメータ、 λ 及び η を含む。端的にいえば、 λ は画素の輝度の差の重みであり、 η は写像の剛性を示している。これらのパラメータの値は初期値が 0 であり、まず $\eta = 0$ に固定して λ を 0 から徐々に増加させる。 λ の値を大きくしながら、しかも総合評価式（式 1 4）の値を最小にする場合、各副写像に関する $C^{(m, s)}_f$ の値は一般に小さくなっていく。このことは基本的にふたつの画像がよりマッチしなければならないことを意味する。しかし、 λ が最適値を超えると以下の現象が発生する。

【 0 0 6 2 】

1. 本来対応すべきではない画素どうしが、単に輝度が近いというだけで誤って対応づけられる。

2. その結果、画素どうしの対応関係がおかしくなり、写像がくずれはじめる。

【 0 0 6 3 】

3. その結果、式 1 4 において $D^{(m, s)}_f$ が急激に増加しようとする。

4. その結果、式 1 4 の値が急激に増加しようとするため、 $D^{(m, s)}_f$ の急激な増加を抑制するよう $f^{(m, s)}$ が変化し、その結果 $C^{(m, s)}_f$ が増加する。

したがって、 λ を増加させながら式 1 4 が最小値をとるという状態を維持しつ

つ $C(m, s)_f$ が減少から増加に転じる閾値を検出し、その λ を $\eta = 0$ における最適値とする。つぎに η を少しずつ増やして $C(m, s)_f$ の挙動を検査し、後述の方法で η を自動決定する。その η に対応して λ も決まる。

【0064】

この方法は、人間の視覚システムの焦点機構の動作に似ている。人間の視覚システムでは、一方の目を動かしながら左右両目の画像のマッチングがとられる。オブジェクトがはっきりと認識できるとき、その目が固定される。

【0065】

[1. 4. 1] λ の動的決定

λ は 0 から所定の刻み幅で増加されていき、 λ の値が変わる度に副写像が評価される。式 14 のごとく、総エネルギーは $\lambda C(m, s)_f + D(m, s)_f$ によって定義される。式 9 の $D(m, s)_f$ は滑らかさを表すもので、理論的には単位写像の場合に最小になり、写像が歪むほど E_0 も E_1 も増加していく。 E_1 は整数であるから、 $D(m, s)_f$ の最小刻み幅は 1 である。このため、現在の $\lambda C(m, s)_{(i, j)}$ の変化（減少量）が 1 以上でなければ、写像を変化させることによって総エネルギーを減らすことはできない。なぜなら、写像の変化に伴って $D(m, s)_f$ は 1 以上増加するため、 $\lambda C(m, s)_{(i, j)}$ が 1 以上減少しない限り総エネルギーは減らないためである。

【0066】

この条件のもと、 λ の増加に伴い、正常な場合に $C(m, s)_{(i, j)}$ が減少することを示す。 $C(m, s)_{(i, j)}$ のヒストグラムを $h(l)$ と記述する。 $h(l)$ はエネルギー $C(m, s)_{(i, j)}$ が l^2 である画素の数である。 $\lambda l^2 \geq 1$ が成り立つために、例えば $l^2 = 1/\lambda$ の場合を考える。 λ が λ_1 から λ_2 まで微小量変化するとき、

【数 21】

$$A = \sum_{l=\lceil \frac{1}{\lambda_2} \rceil}^{\lfloor \frac{1}{\lambda_1} \rfloor} h(l) \simeq \int_{l=\frac{1}{\lambda_2}}^{\frac{1}{\lambda_1}} h(l) dl = - \int_{\lambda_2}^{\lambda_1} h(l) \frac{1}{\lambda^{3/2}} d\lambda = \int_{\lambda_1}^{\lambda_2} \frac{h(l)}{\lambda^{3/2}} d\lambda$$

(式 21)

で示されるA個の画素が、

【数22】

$$C_f^{(m,s)} - l^2 = C_f^{(m,s)} - \frac{1}{\lambda} \quad (\text{式22})$$

のエネルギーを持つより安定的な状態に変化する。ここでは仮に、これらの画素のエネルギーがすべてゼロになると近似している。この式は $C^{(m,s)}_f$ の値が、

【数23】

$$\partial C_f^{(m,s)} = -\frac{A}{\lambda} \quad (\text{式23})$$

だけ変化することを示し、その結果、

【数24】

$$\frac{\partial C_f^{(m,s)}}{\partial \lambda} = -\frac{h(l)}{\lambda^{5/2}} \quad (\text{式24})$$

が成立する。 $h(l) > 0$ であるから、通常 $C^{(m,s)}_f$ は減少する。しかし、 λ が最適値を越えようとするとき、上述の現象、つまり $C^{(m,s)}_f$ の増加が発生する。この現象を検出することにより、 λ の最適値を決定する。

【0067】

なお、 $H (h > 0)$ 及び k を定数とすると、

【数25】

$$h(l) = Hl^k = \frac{H}{\lambda^{k/2}} \quad (\text{式25})$$

と仮定すれば、

【数26】

$$\frac{\partial C_f^{(m,s)}}{\partial \lambda} = -\frac{H}{\lambda^{5/2+k/2}} \quad (\text{式26})$$

が成り立つ。このとき $k \neq -3$ であれば、

【数27】

$$C_f^{(m,s)} = C + \frac{H}{(3/2 + k/2)\lambda^{3/2+k/2}} \quad (\text{式27})$$

となる。これが $C^{(m,s)}_f$ の一般式である (C は定数)。

【0068】

λ の最適値を検出する際、さらに安全を見て、全単射条件を破る画素の数を検査してもよい。ここで各画素の写像を決定する際、全単射条件を破る確率を p_0 と仮定する。この場合、

【数 28】

$$\frac{\partial A}{\partial \lambda} = \frac{h(l)}{\lambda^{3/2}} \quad (\text{式 28})$$

が成立しているため、全単射条件を破る画素の数は次式の率で増加する。

【0069】

【数 29】

$$B_0 = \frac{h(l)p_0}{\lambda^{3/2}}$$

(式 29)

従って、

【数 30】

$$\frac{B_0 \lambda^{3/2}}{p_0 h(l)} = 1 \quad (\text{式 30})$$

は定数である。仮に $h(l) = H l^k$ を仮定するとき、例えば、

【数 31】

$$B_0 \lambda^{3/2+k/2} = p_0 H \quad (\text{式 31})$$

は定数になる。しかし λ が最適値を越えると、上の値は急速に増加する。この現象を検出し、 $B_0 \lambda^{3/2+k/2} / 2^m$ の値が異常値 $B_{0 \text{ thresh}}$ を越えるかどうかを検査し、 λ の最適値を決定することができる。同様に、 $B_1 \lambda^{3/2+k/2} / 2^m$ の値が異常値 $B_{1 \text{ thresh}}$ を越えるかどうかを検査することにより、全単射の第3の条件を破る画素の増加率 B_1 を確認する。ファクター 2^m を導入する理由は後述する。このシステムはこれら2つの閾値に敏感ではない。これらの閾値は、エネルギー $C(m, s)_f$ の観察では検出し損なった写像の過度の歪みを検出するために用いることができる。

【0070】

なお実験では、副写像 $f(m, s)$ を計算する際、もし λ が 0.1 を越えたら $f(m, s)$ の計算は止めて $f(m, s+1)$ の計算に移行した。 $\lambda > 0.1$ の

とき、画素の輝度255レベル中のわずか「3」の違いが副写像の計算に影響したためであり、 $\lambda > 0.1$ のとき正しい結果を得ることは困難だったためである。

【0071】

[1. 4. 2] ヒストグラム $h(1)$

$C(m, s)_f$ の検査はヒストグラム $h(1)$ に依存しない。全単射及びその第3の条件の検査の際、 $h(1)$ に影響を受けうる。実際に $(\lambda, C(m, s)_f)$ をプロットすると、 k は通常1付近にある。実験では $k=1$ を用い、 $B_0 \lambda^2$ と $B_1 \lambda^2$ を検査した。仮に k の本当の値が1未満であれば、 $B_0 \lambda^2$ と $B_1 \lambda^2$ は定数にならず、ファクター $\lambda^{(1-k)/2}$ に従って徐々に増加する。 $h(1)$ が定数であれば、例えばファクターは $\lambda^{1/2}$ である。しかし、こうした差は閾値 $B_{0 \text{ thresh}}$ を正しく設定することによって吸収することができる。

【0072】

ここで次式のごとく始点画像を中心が (x_0, y_0) 、半径 r の円形のオブジェクトであると仮定する。

【数32】

$$p_{(i,j)} = \begin{cases} \frac{255}{r} c(\sqrt{(i-x_0)^2 + (j-y_0)^2}) & (\sqrt{(i-x_0)^2 + (j-y_0)^2} \leq r) \\ 0 & (\text{otherwise}) \end{cases} \quad (\text{式32})$$

一方、終点画像は、次式のごとく中心 (x_1, y_1) 、半径が r のオブジェクトであるとする。

【数33】

$$q_{(i,j)} = \begin{cases} \frac{255}{r} c(\sqrt{(i-x_1)^2 + (j-y_1)^2}) & (\sqrt{(i-x_1)^2 + (j-y_1)^2} \leq r) \\ 0 & (\text{otherwise}) \end{cases} \quad (\text{式33})$$

ここで $c(x)$ は $c(x) = x^k$ の形であるとする。中心 (x_0, y_0) 及び (x_1, y_1) が十分遠い場合、ヒストグラム $h(1)$ は次式の形となる。

【数34】

$$h(l) \propto r l^k \quad (k \neq 0) \quad (\text{式34})$$

$k=1$ のとき、画像は背景に埋め込まれた鮮明な境界線を持つオブジェクトを示す。このオブジェクトは中心が暗く、周囲にいくに従って明るくなる。 $k=-$

1 のとき、画像は曖昧な境界線を持つオブジェクトを表す。このオブジェクトは中心が最も明るく、周囲にいくに従って暗くなる。一般のオブジェクトはこれらふたつのタイプのオブジェクトの間にあると考えてもさして一般性を失わない。したがって、 k は $-1 \leq k \leq 1$ として大抵の場合をカバーでき、式 2 7 が一般に減少関数であることが保障される。

【 0 0 7 3 】

なお、式 3 4 からわかるように、 r は画像の解像度に影響されること、すなわち r は $2m$ に比例することに注意すべきである。このために [1 . 4 . 1] においてファクター $2m$ を導入した。

【 0 0 7 4 】

[1 . 4 . 3] η の動的決定

パラメータ η も同様の方法で自動決定できる。はじめに $\eta = 0$ とし、最も細かい解像度における最終的な写像 $f^{(n)}$ 及びエネルギー $C_f^{(n)}$ を計算する。つづいて、 η をある値 $\Delta \eta$ だけ増加させ、再び最も細かい解像度における最終写像 $f^{(n)}$ 及びエネルギー $C_f^{(n)}$ を計算し直す。この過程を最適値が求まるまで続ける。 η は写像の剛性を示す。次式の重みだからである。

【 0 0 7 5 】

【 数 3 5 】

$$E_{0(i,j)}^{(m,s)} = \|f^{(m,s)}(i,j) - f^{(m,s-1)}(i,j)\|^2$$

(式 3 5)

η が 0 のとき、 $D_f^{(n)}$ は直前の副写像と無関係に決定され、現在の副写像は弾性的に変形され、過度に歪むことになる。一方、 η が非常に大きな値のとき、 $D_f^{(n)}$ は直前の副写像によってほぼ完全に決まる。このとき副写像は非常に剛性が高く、画素は同じ場所に射影される。その結果、写像は単位写像になる。 η の値が 0 から次第に増えるとき、後述のごとく $C_f^{(n)}$ は徐々に減少する。しかし η の値が最適値を越えると、図 4 に示すとおり、エネルギーは増加し始める。同図の X 軸は η 、Y 軸は C_f である。

【 0 0 7 6 】

この方法で $C^{(n)}_f$ を最小にする最適な η の値を得ることができる。しかし、 λ の場合に比べていろいろな要素が計算に影響する結果、 $C^{(n)}_f$ は小さく揺らぎながら変化する。 λ の場合は、入力が微小量変化するたびに副写像を 1 回計算しなおすだけだが、 η の場合はすべての副写像が計算しなおされるためである。このため、得られた $C^{(n)}_f$ の値が最小であるかどうかを即座に判断することはできない。最小値の候補が見つければ、さらに細かい区間を設定することによって真の最小値を探す必要がある。

【0077】

[1. 5] スーパーサンプリング

画素間の対応関係を決定する際、自由度を増やすために、 $f^{(m, s)}$ の値域を $R \times R$ に拡張することができる (R は実数の集合)。この場合、終点画像の画素の輝度が補間され、非整数点、

【数 36】

$$V(q_{f^{(m,s)}(i,j)}^{(m,s)}) \quad (\text{式 36})$$

における輝度を持つ $f^{(m, s)}$ が提供される。つまりスーパーサンプリングが行われる。実験では、 $f^{(m, s)}$ は整数及び半整数値をとることが許され、

【数 37】

$$V(q_{(i,j)+(0.5,0.5)}^{(m,s)}) \quad (\text{式 37})$$

は、

【数 38】

$$(V(q_{(i,j)}^{(m,s)}) + V(q_{(i,j)+(1,1)}^{(m,s)}))/2 \quad (\text{式 38})$$

によって与えられた。

【0078】

[1. 6] 各画像の画素の輝度の正規化

始点画像と終点画像がきわめて異なるオブジェクトを含んでいるとき、写像の計算に元の画素の輝度がそのままでは利用しにくい。輝度の差が大きいため輝

度に関するエネルギー $C(m, s)_f$ が大きくなりすぎ、正しい評価がしづらいためである。

【0079】

例えば、人の顔と猫の顔のマッチングをとる場合を考える。猫の顔は毛で覆われており、非常に明るい画素と非常に暗い画素が混じっている。この場合、ふたつの顔の間の副写像を計算するために、まず副画像を正規化する。すなわち、最も暗い画素の輝度を0、最も明るいそれを255に設定し、他の画素の輝度は線形補間によって求めておく。

【0080】

[1. 7] インプリメンテーション

始点画像のスキャンに従って計算がリニアに進行する帰納的な方法を用いる。始めに、1番上の左端の画素 $(i, j) = (0, 0)$ について $f(m, s)$ の値を決定する。次に i を1ずつ増やしながら各 $f(m, s)(i, j)$ の値を決定する。 i の値が画像の幅に到達したとき、 j の値を1増やし、 i を0に戻す。以降、始点画像のスキャンに伴い $f(m, s)(i, j)$ を決定していく。すべての点について画素の対応が決まれば、ひとつの写像 $f(m, s)$ が決まる。

【0081】

ある $P(i, j)$ について対応点 $q_f(i, j)$ が決まれば、つぎに $P(i, j+1)$ の対応点 $q_f(i, j+1)$ が決められる。この際、 $q_f(i, j+1)$ の位置は全単射条件を満たすために、 $q_f(i, j)$ の位置によって制限される。したがって、先に対応点が決まる点ほどこのシステムでは優先度が高くなる。つねに $(0, 0)$ が最も優先される状態がつづく、求められる最終の写像に余計な偏向が加わる。本前提技術ではこの状態を回避するために、 $f(m, s)$ を以下の方法で決めていく。

【0082】

まず $(s \bmod 4)$ が0の場合、 $(0, 0)$ を開始点とし i 及び j を徐々に増やしながら決めていく。 $(s \bmod 4)$ が1の場合、最上行の右端点を開始点とし、 i を減少、 j を増加させながら決めていく。 $(s \bmod 4)$ が2のとき、最下行の右端点を開始点とし、 i 及び j を減少させながら決めていく。 $(s$

mod 4) が 3 の場合、最下行の左端点を開始点とし、 i を増加、 j を減少させながら決めていく。解像度が最も細かい第 n レベルには副写像という概念、すなわちパラメータ s が存在しないため、仮に $s = 0$ 及び $s = 2$ であるとしてふたつの方向を連続的に計算した。

【0083】

実際のインプリメンテーションでは、全単射条件を破る候補に対してペナルティを与えることにより、候補 $(k, 1)$ の中からできる限り全単射条件を満たす $f(m, s)(i, j)$ ($m = 0, \dots, n$) の値を選んだ。第 3 の条件を破る候補のエネルギー $D(k, 1)$ には ϕ を掛け、一方、第 1 または第 2 の条件を破る候補には ψ を掛ける。今回は $\phi = 2$ 、 $\psi = 100000$ を用いた。

【0084】

前述の全単射条件のチェックのために、実際の手続として $(k, 1) = f(m, s)(i, j)$ を決定する際に以下のテストを行った。すなわち $f(m, s)(i, j)$ の相続四辺形に含まれる各格子点 $(k, 1)$ に対し、次式の外積の z 成分が 0 以上になるかどうかを確かめる。

【0085】

【数 39】

$$W = \vec{A} \times \vec{B} \quad (\text{式 39})$$

ただしここで、

【数 40】

$$\vec{A} = \overrightarrow{q_{f(m,s)(i,j-1)}^{(m,s)} q_{f(m,s)(i+1,j-1)}^{(m,s)}} \quad (\text{式 40})$$

【数 41】

$$\vec{B} = \overrightarrow{q_{f(m,s)(i,j-1)}^{(m,s)} q_{(k,l)}^{(m,s)}} \quad (\text{式 41})$$

である (ここでベクトルは三次元ベクトルとし、 z 軸は直交右手座標系において定義される)。もし W が負であれば、その候補については $D(m, s)(k, 1)$ に ψ を掛けることによってペナルティを与え、できるかぎり選択しないように

する。

【0086】

図5(a)、図5(b)はこの条件を検査する理由を示している。図5(a)はペナルティのない候補、図5(b)はペナルティがある候補をそれぞれ表す。隣接画素 $(i, j+1)$ に対する写像 $f^{(m, s)}(i, j+1)$ を決定する際、 W の z 成分が負であれば始点画像平面上において全単射条件を満足する画素は存在しない。なぜなら、 $q^{(m, s)}(k, 1)$ は隣接する四辺形の境界線を越えるためである。

【0087】

[1. 7. 1] 副写像の順序

インプリメンテーションでは、解像度レベルが偶数のときには $\sigma(0)=0$ 、 $\sigma(1)=1$ 、 $\sigma(2)=2$ 、 $\sigma(3)=3$ 、 $\sigma(4)=0$ を用い、奇数のときは $\sigma(0)=3$ 、 $\sigma(1)=2$ 、 $\sigma(2)=1$ 、 $\sigma(3)=0$ 、 $\sigma(4)=3$ を用いた。このことで、副写像を適度にシャッフルした。なお、本来副写像は4種類であり、 s は0~3のいずれかである。しかし、実際には $s=4$ に相当する処理を行った。その理由は後述する。

【0088】

[1. 8] 補間計算

始点画像と終点画像の間の写像が決定された後、対応しあう画素の輝度が補間される。実験では、トライリニア補間を用いた。始点画像平面における正方形 $p(i, j) \ p(i+1, j) \ p(i, j+1) \ p(i+1, j+1)$ が終点画像平面上の四辺形 $q_f(i, j) \ q_f(i+1, j) \ q_f(i, j+1) \ q_f(i+1, j+1)$ に射影されると仮定する。簡単のため、画像間の距離を1とする。始点画像平面からの距離が t ($0 \leq t \leq 1$)である中間画像の画素 $r(x, y, t)$ ($0 \leq x \leq N-1$, $0 \leq y \leq M-1$)は以下の要領で求められる。まず画素 $r(x, y, t)$ の位置(ただし $x, y, t \in R$)を次式で求める。

【0089】

【数 4 2】

$$\begin{aligned}
 (x, y) = & (1 - dx)(1 - dy)(1 - t)(i, j) + (1 - dx)(1 - dy)tf(i, j) \\
 & + dx(1 - dy)(1 - t)(i + 1, j) + dx(1 - dy)tf(i + 1, j) \\
 & + (1 - dx)dy(1 - t)(i, j + 1) + (1 - dx)dytf(i, j + 1) \\
 & + dxdy(1 - t)(i + 1, j + 1) + dxdytf(i + 1, j + 1)
 \end{aligned}$$

(式 4 2)

つづいて $r(x, y, t)$ における画素の輝度が次の式を用いて決定される。

【0 0 9 0】

【数 4 3】

$$\begin{aligned}
 V(r(x, y, t)) = & (1 - dx)(1 - dy)(1 - t)V(p_{(i,j)}) + (1 - dx)(1 - dy)tV(q_{f(i,j)}) \\
 & + dx(1 - dy)(1 - t)V(p_{(i+1,j)}) + dx(1 - dy)tV(q_{f(i+1,j)}) \\
 & + (1 - dx)dy(1 - t)V(p_{(i,j+1)}) + (1 - dx)dytV(q_{f(i,j+1)}) \\
 & + dxdy(1 - t)V(p_{(i+1,j+1)}) + dxdytf(q_{f(i+1,j+1)})
 \end{aligned}$$

(式 4 3)

ここで dx 及び dy はパラメータであり、0 から 1 まで変化する。

【0 0 9 1】

【1. 9】拘束条件を課したときの写像

いままでは拘束条件がいっさい存在しない場合の写像の決定を述べた。しかし、始点画像と終点画像の特定の画素間に予め対応関係が規定されているとき、これを拘束条件としたうえで写像を決定することができる。

【0 0 9 2】

基本的な考えは、まず始点画像の特定の画素を終点画像の特定の画素に移す大まかな写像によって始点画像を大まかに変形し、しかる後、写像 f を正確に計算する。

【0 0 9 3】

まず始めに、始点画像の特定の画素を終点画像の特定の画素に射影し、始点画像の他の画素を適当な位置に射影する大まかな写像を決める。すなわち、特定の画素に近い画素は、その特定の画素が射影される場所の近くに射影されるような写像である。ここで第 m レベルの大まかな写像を $F^{(m)}$ と記述する。

【 0 0 9 4 】

大まかな写像 F は以下の要領で決める。まず、いくつかの画素について写像を特定する。始点画像について n_s 個の画素、

【数 4 4】

$$P(i_0, j_0), P(i_1, j_1), \dots, P(i_{n_s-1}, j_{n_s-1}) \quad (\text{式 4 4})$$

を特定するとき、以下の値を決める。

【数 4 5】

$$\begin{aligned} F^{(n)}(i_0, j_0) &= (k_0, l_0), \\ F^{(n)}(i_1, j_0) &= (k_1, l_1), \dots, \\ F^{(n)}(i_{n_s-1}, j_{n_s-1}) &= (k_{n_s-1}, l_{n_s-1}) \end{aligned}$$

(式 4 5)

始点画像の他の画素の変位量は、 $P(i_h, j_h)$ ($h = 0, \dots, n_s - 1$) の変位に重み付けをして求められる平均である。すなわち画素 $P(i, j)$ は、終点画像の以下の画素に射影される。

【 0 0 9 5 】

【数 4 6】

$$F^{(m)}(i, j) = \frac{(i, j) + \sum_{h=0}^{n_s-1} (k_h - i, l_h - j) \text{weight}_h(i, j)}{2^{n-m}} \quad (\text{式 4 6})$$

ただしここで、

【数 4 7】

$$\text{weight}_h(i, j) = \frac{1/\|(i_h - i, j_h - j)\|^2}{\text{total weight}(i, j)} \quad (\text{式 4 7})$$

【数 4 8】

$$\text{total weight}(i, j) = \sum_{h=0}^{n_s-1} 1/\|(i_h - i, j_h - j)\|^2 \quad (\text{式 4 8})$$

とする。

【0096】

つづいて、 $F^{(m)}$ に近い候補写像 f がより少ないエネルギーを持つように、その写像 f のエネルギー $D^{(m, s)}(i, j)$ を変更する。正確には、 $D^{(m, s)}(i, j)$ は、

【数49】

$$D_{(i,j)}^{(m,s)} = E_{0(i,j)}^{(m,s)} + \eta E_{1(i,j)}^{(m,s)} + \kappa E_{2(i,j)}^{(m,s)}$$

(式49)

である。ただし、

【数50】

$$E_{2(i,j)}^{(m,s)} = \begin{cases} 0, & \text{if } \|F^{(m)}(i,j) - f^{(m,s)}(i,j)\|^2 \leq \lfloor \frac{\rho^2}{2^{2(n-m)}} \rfloor \\ \|F^{(m)}(i,j) - f^{(m,s)}(i,j)\|^2, & \text{otherwise} \end{cases} \quad (\text{式50})$$

であり、 $\kappa, \rho \geq 0$ とする。最後に、前述の写像の自動計算プロセスにより、 f を完全に決定する。

【0097】

ここで、 $f^{(m, s)}(i, j)$ が $F^{(m)}(i, j)$ に十分近いとき、つまりそれらの距離が、

【数51】

$$\left\lfloor \frac{\rho^2}{2^{2(n-m)}} \right\rfloor \quad (\text{式51})$$

以内であるとき、 $E_2^{(m, s)}(i, j)$ が0になることに注意すべきである。そのように定義した理由は、各 $f^{(m, s)}(i, j)$ が $F^{(m)}(i, j)$ に十分近い限り、終点画像において適切な位置に落ち着くよう、その値を自動的に決めたいためである。この理由により、正確な対応関係を詳細に特定する必要がなく、始点画像は終点画像にマッチするように自動的にマッピングされる。

【0098】

[2] 具体的な処理手順

[1] の各要素技術による処理の流れを説明する。

図 6 は前提技術の全体手順を示すフローチャートである。同図のごとく、まず多重解像度特異点フィルタを用いた処理を行い (S 1)、つづいて始点画像と終点画像のマッチングをとる (S 2)。ただし、S 2 は必須ではなく、S 1 で得られた画像の特徴をもとに画像認識などの処理を行ってもよい。

【 0 0 9 9 】

図 7 は図 6 の S 1 の詳細を示すフローチャートである。ここでは S 2 で始点画像と終点画像のマッチングをとることを前提としている。そのため、まず特異点フィルタによって始点画像の階層化を行い (S 1 0)、一連の始点階層画像を得る。つづいて同様の方法で終点画像の階層化を行い (S 1 1)、一連の終点階層画像を得る。ただし、S 1 0 と S 1 1 の順序は任意であるし、始点階層画像と終点階層画像を並行して生成していくこともできる。

【 0 1 0 0 】

図 8 は図 7 の S 1 0 の詳細を示すフローチャートである。もとの始点画像のサイズは $2^n \times 2^n$ とする。始点階層画像は解像度が細かいほうから順に作られるため、処理の対象となる解像度レベルを示すパラメータ m を n にセットする (S 1 0 0)。つづいて第 m レベルの画像 $p(m, 0)$ 、 $p(m, 1)$ 、 $p(m, 2)$ 、 $p(m, 3)$ から特異点フィルタを用いて特異点を検出し (S 1 0 1)、それぞれ第 $m-1$ レベルの画像 $p(m-1, 0)$ 、 $p(m-1, 1)$ 、 $p(m-1, 2)$ 、 $p(m-1, 3)$ を生成する (S 1 0 2)。ここでは $m=n$ であるため、 $p(m, 0) = p(m, 1) = p(m, 2) = p(m, 3) = p(n)$ であり、ひとつの始点画像から 4 種類の副画像が生成される。

【 0 1 0 1 】

図 9 は第 m レベルの画像の一部と、第 $m-1$ レベルの画像の一部の対応関係を示している。同図の数値は各画素の輝度を示す。同図の $p(m, s)$ は $p(m, 0) \sim p(m, 3)$ の 4 つの画像を象徴するもので、 $p(m-1, 0)$ を生成する場合には、 $p(m, s)$ は $p(m, 0)$ であると考え。[1. 2] で示した規則により、 $p(m-1, 0)$ は例えば同図で輝度を記入したブロックについて、そこに含まれる 4 画素のうち「3」、 $p(m-1, 1)$ は「8」、 $p(m-1, 2)$ は「6」、 $p(m-1, 3)$ を「10」をそれぞれ取得し、このブロック

をそれぞれ取得したひとつの画素で置き換える。したがって、第 $m-1$ レベルの副画像のサイズは $2^{m-1} \times 2^{m-1}$ になる。

【0102】

つづいて m をデクリメントし（図8のS103）、 m が負になっていないことを確認し（S104）、S101に戻ってつぎに解像度の粗い副画像を生成していく。この繰り返し処理の結果、 $m=0$ 、すなわち第0レベルの副画像が生成された時点でS10が終了する。第0レベルの副画像のサイズは 1×1 である。

【0103】

図10はS10によって生成された始点階層画像を $n=3$ の場合について例示している。最初の始点画像のみが4つの系列に共通であり、以降特異点の種類に応じてそれぞれ独立に副画像が生成されていく。なお、図8の処理は図7のS11にも共通であり、同様の手順を経て終点階層画像も生成される。以上で図6のS1による処理が完了する。

【0104】

前提技術では、図6のS2に進むためにマッチング評価の準備をする。図11はその手順を示している。同図のごとく、まず複数の評価式が設定される（S30）。[1. 3. 2. 1]で導入した画素に関するエネルギー $C(m, s)_f$ と[1. 3. 2. 2]で導入した写像の滑らかさに関するエネルギー $D(m, s)_f$ がそれぞれである。つぎに、これらの評価式を統合して総合評価式を立てる（S31）。[1. 3. 2. 3]で導入した総エネルギー $\lambda C(m, s)_f + D(m, s)_f$ がそれであり、[1. 3. 2. 2]で導入した η を用いれば、

$$\sum \sum (\lambda C(m, s)(i, j) + \eta E_0(m, s)(i, j) + E_1(m, s)(i, j)) \quad (\text{式52})$$

となる。ただし、総和は i, j についてそれぞれ $0, 1, \dots, 2^m - 1$ で計算する。以上でマッチング評価の準備が整う。

【0105】

図12は図6のS2の詳細を示すフローチャートである。[1]で述べたごとく、始点階層画像と終点階層画像のマッチングは互いに同じ解像度レベルの画像どうしでとられる。画像間の大域的なマッチングを良好にとるために、解像度が

粗いレベルから順にマッチングを計算する。特異点フィルタを用いて始点階層画像および終点階層画像を生成しているため、特異点の位置や輝度は解像度の粗いレベルでも明確に保存されており、大域的なマッチングの結果は従来に比べて非常に優れたものになる。

【0106】

図12のごとく、まず係数パラメータ η を0、レベルパラメータ m を0に設定する(S20)。つづいて、始点階層画像中の第 m レベルの4つの副画像と終点階層画像中の第 m レベルの4つの副画像のそれぞれの間でマッチングを計算し、それぞれ全単射条件を満たし、かつエネルギーを最小にするような4種類の副画像 $f(m, s)$ ($s = 0, 1, 2, 3$) を求める(S21)。全単射条件は[1. 3. 3]で述べた相続四辺形を用いて検査される。この際、式17、18が示すように、第 m レベルにおける副写像は第 $m-1$ レベルのそれらに拘束されるため、より解像度の粗いレベルにおけるマッチングが順次利用されていく。これは異なるレベル間の垂直的参照である。なお、いま $m=0$ であってそれより粗いレベルはないが、この例外的な処理は図13で後述する。

【0107】

一方、同一レベル内における水平的参照も行われる。[1. 3. 3]の式20のごとく、 $f(m, 3)$ は $f(m, 2)$ に、 $f(m, 2)$ は $f(m, 1)$ に、 $f(m, 1)$ は $f(m, 0)$ に、それぞれ類似するように決める。その理由は、特異点の種類が違っても、それらがもともとと同じ始点画像と終点画像に含まれている以上、副写像がまったく異なるという状況は不自然だからである。式20からわかるように、副写像どうしが近いほどエネルギーは小さくなり、マッチングが良好とみなされる。

【0108】

なお、最初に決めるべき $f(m, 0)$ については同一のレベルで参照できる副写像がないため、式19に示すごとくひとつ粗いレベルを参照する。ただし、実験では $f(m, 3)$ まで求まった後、これを拘束条件として $f(m, 0)$ を一回更新するという手続をとった。これは式20に $s=4$ を代入し、 $f(m, 4)$ を新たな $f(m, 0)$ とすることに等しい。 $f(m, 0)$ と $f(m, 3)$ の関連度

が低くなり過ぎる傾向を回避するためであり、この措置によって実験結果がより良好になった。この措置に加え、実験では〔1. 7. 1〕に示す副写像のシャッフルも行った。これも本来特異点の種類ごとに決まる副写像どうしの関連度を密接に保つ趣旨である。また、処理の開始点に依存する偏向を回避するために、 s の値にしたがって開始点の位置を変える点は〔1. 7〕で述べたとおりである。

【0109】

図13は第0レベルにおいて副写像を決定する様子を示す図である。第0レベルでは各副画像がただひとつの画素で構成されるため、4つの副写像 $f(0, s)$ はすべて自動的に単位写像に決まる。図14は第1レベルにおいて副写像を決定する様子を示す図である。第1レベルでは副画像がそれぞれ4画素で構成される。同図ではこれら4画素が実線で示されている。いま、 $p(1, s)$ の点 x の対応点を $q(1, s)$ の中で探すとき、以下の手順を踏む。

【0110】

1. 第1レベルの解像度で点 x の左上点 a 、右上点 b 、左下点 c 、右下点 d を求める。

2. 点 $a \sim d$ がひとつ粗いレベル、つまり第0レベルにおいて属する画素を探す。図14の場合、点 $a \sim d$ はそれぞれ画素 $A \sim D$ に属する。ただし、画素 $A \sim C$ は本来存在しない仮想的な画素である。

3. 第0レベルですでに求まっている画素 $A \sim D$ の対応点 $A' \sim D'$ を $q(1, s)$ の中にプロットする。画素 $A' \sim C'$ は仮想的な画素であり、それぞれ画素 $A \sim C$ と同じ位置にあるものとする。

4. 画素 A の中の点 a の対応点 a' が画素 A' の中にあるとみなし、点 a' をプロットする。このとき、点 a が画素 A の中で占める位置（この場合、右下）と、点 a' が画素 A' の中で占める位置が同じであると仮定する。

5. 4と同様の方法で対応点 $b' \sim d'$ をプロットし、点 $a' \sim d'$ で相続四辺形を作る。

6. 相続四辺形の中でエネルギーが最小になるよう、点 x の対応点 x' を探す。対応点 x' の候補として、例えば画素の中心が相続四辺形に含まれるものに限定してもよい。図14の場合、4つの画素がすべて候補になる。

【0 1 1 1】

以上がある点 x の対応点の決定手順である。同様の処理を他のすべての点について行い、副写像を決める。第2レベル以上のレベルでは、次第に相続四辺形の形が崩れていくと考えられるため、図3に示すように画素 $A' \sim D'$ の間隔が空いていく状況が発生する。

【0 1 1 2】

こうして、ある第 m レベルの4つの副写像が決まれば、 m をインクリメントし（図12の S 2 2）、 m が n を超えていないことを確かめて（S 2 3）、S 2 1に戻る。以下、S 2 1に戻るたびに次第に細かい解像度のレベルの副写像を求め、最後に S 2 1に戻ったときに第 n レベルの写像 $f^{(n)}$ を決める。この写像は $\eta = 0$ に関して定まったものであるから、 $f^{(n)} (\eta = 0)$ と書く。

【0 1 1 3】

つぎに異なる η に関する写像も求めるべく、 η を $\Delta \eta$ だけシフトし、 m をゼロクリアする（S 2 4）。新たな η が所定の探索打ち切り値 η_{\max} を超えていないことを確認し（S 2 5）、S 2 1に戻り、今回の η に関して写像 $f^{(n)} (\eta = \Delta \eta)$ を求める。この処理を繰り返し、S 2 1で $f^{(n)} (\eta = i \Delta \eta)$ ($i = 0, 1, \dots$) を求めていく。 η が η_{\max} を超えたとき S 2 6に進み、後述の方法で最適な $\eta = \eta_{\text{opt}}$ を決定し、 $f^{(n)} (\eta = \eta_{\text{opt}})$ を最終的に写像 $f^{(n)}$ とする。

【0 1 1 4】

図15は図12の S 2 1の詳細を示すフローチャートである。このフローチャートにより、ある定まった η について、第 m レベルにおける副写像が決まる。副写像を決める際、前提技術では副写像ごとに最適な λ を独立して決める。

【0 1 1 5】

同図のごとく、まず s と λ をゼロクリアする（S 2 1 0）。つぎに、そのときの λ について（および暗に η について）エネルギーを最小にする副写像 $f^{(m, s)}$ を求め（S 2 1 1）、これを $f^{(m, s)} (\lambda = 0)$ と書く。異なる λ に関する写像も求めるべく、 λ を $\Delta \lambda$ だけシフトし、新たな λ が所定の探索打ち切り値 λ_{\max} を超えていないことを確認し（S 2 1 3）、S 2 1 1に戻り、以降の繰

り返し処理で $f(m, s)$ ($\lambda = i \Delta \lambda$) ($i = 0, 1, \dots$) を求める。 λ が λ_{max} を超えたとき S214 に進み、最適な $\lambda = \lambda_{opt}$ を決定し、 $f(m, s)$ ($\lambda = \lambda_{opt}$) を最終的に写像 $f(m, s)$ とする (S214)。

【0116】

つぎに、同一レベルにおける他の副写像を求めるべく、 λ をゼロクリアし、 s をインクリメントする (S215)。 s が 4 を超えていないことを確認し (S216)、S211 に戻る。 $s = 4$ になれば上述のごとく $f(m, 3)$ を利用して $f(m, 0)$ を更新し、そのレベルにおける副写像の決定を終了する。

【0117】

図16は、ある m と s について λ を変えながら求められた $f(m, s)$ ($\lambda = i \Delta \lambda$) ($i = 0, 1, \dots$) に対応するエネルギー $C(m, s)_f$ の挙動を示す図である。[1.4] で述べたとおり、 λ が増加すると通常 $C(m, s)_f$ は減少する。しかし、 λ が最適値を超えると $C(m, s)_f$ は増加に転じる。そこで本前提技術では $C(m, s)_f$ が極小値をとるときの λ を λ_{opt} と決める。同図のように $\lambda > \lambda_{opt}$ の範囲で再度 $C(m, s)_f$ が小さくなっていても、その時点ではすでに写像がくずれていて意味をなさないため、最初の極小点に注目すればよい。 λ_{opt} は副写像ごとに独立して決めていき、最後に $f(n)$ についてもひとつ定まる。

【0118】

一方、図17は、 η を変えながら求められた $f(n)$ ($\eta = i \Delta \eta$) ($i = 0, 1, \dots$) に対応するエネルギー $C(n)_f$ の挙動を示す図である。ここでも η が増加すると通常 $C(n)_f$ は減少するが、 η が最適値を超えると $C(n)_f$ は増加に転じる。そこで $C(n)_f$ が極小値をとるときの η を η_{opt} と決める。図17は図4の横軸のゼロ付近を拡大した図と考えてよい。 η_{opt} が決まれば $f(n)$ を最終決定することができる。

【0119】

以上、本前提技術によれば種々のメリットが得られる。まずエッジを検出する必要がないため、エッジ検出タイプの従来技術の課題を解消できる。また、画像に含まれるオブジェクトに対する先験的な知識も不要であり、対応点の自動検出

が実現する。特異点フィルタによれば、解像度の粗いレベルでも特異点の輝度や位置を維持することができ、オブジェクト認識、特徴抽出、画像マッチングに極めて有利である。その結果、人手作業を大幅に軽減する画像処理システムの構築が可能となる。

【 0 1 2 0 】

なお、本前提技術について次のような変形技術も考えられる。

(1) 前提技術では始点階層画像と終点階層画像の間でマッチングをとる際にパラメータの自動決定を行ったが、この方法は階層画像間ではなく、通常の2枚の画像間のマッチングをとる場合全般に利用できる。

【 0 1 2 1 】

たとえば2枚の画像間で、画素の輝度の差に関するエネルギー E_0 と画素の位置的なずれに関するエネルギー E_1 のふたつを評価式とし、これらの線形和 $E_{t0t} = \alpha E_0 + E_1$ を総合評価式とする。この総合評価式の極値付近に注目して α を自動決定する。つまり、いろいろな α について E_{t0t} が最小になるような写像を求める。それらの写像のうち、 α に関して E_1 が極小値をとるときの α を最適パラメータと決める。そのパラメータに対応する写像を最終的に両画像間の最適マッチングとみなす。

【 0 1 2 2 】

これ以外にも評価式の設定にはいろいろな方法があり、例えば $1/E_1$ と $1/E_2$ のように、評価結果が良好なほど大きな値をとるものを採用してもよい。総合評価式も必ずしも線形和である必要はなく、 n 乗和 ($n=2, 1/2, -1, -2$ など)、多項式、任意の関数などを適宜選択すればよい。

【 0 1 2 3 】

パラメータも、 α のみ、前提技術のごとく η と λ のふたつの場合、それ以上の場合など、いずれでもよい。パラメータが3以上の場合はひとつずつ変化させて決めていく。

【 0 1 2 4 】

(2) 本前提技術では、総合評価式の値が最小になるよう写像を決めた後、総合評価式を構成するひとつの評価式である $C^{(m, s)}_f$ が極小になる点を検出し

てパラメータを決定した。しかし、こうした二段回処理の代わりに、状況によっては単に総合評価式の最小値が最小になるようにパラメータを決めても効果的である。その場合、例えば $\alpha E_0 + \beta E_1$ を総合評価式とし、 $\alpha + \beta = 1$ なる拘束条件を設けて各評価式を平等に扱うなどの措置を講じてもよい。パラメータの自動決定の本質は、エネルギーが最小になるようにパラメータを決めていく点にあるからである。

【 0 1 2 5 】

(3) 前提技術では各解像度レベルで 4 種類の特異点に関する 4 種類の副画像を生成した。しかし、当然 4 種類のうち 1、2、3 種類を選択的に用いてもよい。例えば、画像中に明るい点がひとつだけ存在する状態であれば、極大点に関する $f(m, 3)$ だけで階層画像を生成しても相応の効果が得られるはずである。その場合、同一レベルで異なる副写像は不要になるため、 s に関する計算量が減る効果がある。

【 0 1 2 6 】

(4) 本前提技術では特異点フィルタによってレベルがひとつ進むと画素が $1/4$ になった。例えば 3×3 で 1 ブロックとし、その中で特異点を探す構成も可能であり、その場合、レベルがひとつ進むと画素は $1/9$ になる。

【 0 1 2 7 】

(5) 始点画像と終点画像がカラーの場合、それらをまず白黒画像に変換し、写像を計算する。その結果求められた写像を用いて始点のカラー画像を変換する。それ以外の方法として、RGB の各成分について副写像を計算してもよい。

【 0 1 2 8 】

[画像補間に関する実施の形態]

以上の前提技術を利用した画像補間技術を説明する。まず、メッシュの導入による対応点ファイルの効果的圧縮を説明し、そのあと、図 23 において画像補間装置を説明する。

【 0 1 2 9 】

図 18 は、キーフレームである第 1 画像 I_1 、第 2 画像 I_2 を示し、それらの間で、ある画素 $p_1(x_1, y_1)$ と $p_2(x_2, y_2)$ が対応している。これ

らの対応は前提技術で求められている。

【0130】

図19は、第1画像I1上にメッシュを切り、そのメッシュを構成するポリゴンの第2画像I2上の対応位置を示す。いま第1画像I1上で注目するポリゴンR1は4個の格子点A、B、C、Dによって決まっている。このポリゴンR1を「起点ポリゴン」と名付ける。これら4個の格子点A、B、C、Dは、図18に示したごとく、それぞれ第2画像I2上に対応する点A'、B'、C'、D'を有し、これらの点で形成されるポリゴンR2を「終点ポリゴン」と名付ける。起点ポリゴンは一般に長方形であるが、終点ポリゴンは一般に四辺形である。いずれにせよ、この実施の形態では、画素単位で第1画像I1と第2画像I2の対応関係を記述せず、起点ポリゴンの格子点について、その対応画素を記述する。その記述は対応点ファイルに書き込まれる。格子点に注目することにより、対応点ファイルの容量を非常に小さくすることができる。

【0131】

対応点ファイルは第1画像I1と第2画像I2の中間画像を生成するために利用される。この点は前提技術で述べたごとく、対応点どうしの位置を補間することにより、任意の時間的位置の中間画像を生成できる。したがって、第1画像I1、第2画像I2、および対応点ファイルを保存しておくことで、それに2つの画像間のモーフィングや滑らかな動画を生成することができる。このため、動画の圧縮効果が得られる。

【0132】

図20は対応点ファイルから格子点以外の点に関する対応関係を計算する方法を示す。対応点ファイルには格子点に関する情報しかないので、ポリゴン内部の点について対応情報を別途計算する必要がある。図20では、図19の起点ポリゴンR1の下半分に当たる三角形ABCと、同様に終点ポリゴンR2の下半分に当たる三角形A'B'C'との対応を示す。いま、起点ポリゴン側の三角形ABC内部の点Qが、線分ACを $t : (1 - t)$ に内分し、その内分点と点Bの間を $s : (1 - s)$ に内分する位置にあったとする。この点Qの終点ポリゴン側の三角形A'B'C'における対応点Q'は、線分A'C'を $t : (1 - t)$ に内分

し、その内分点と点 B' の間を $s : (1 - s)$ に内分する位置にあると考えればよい。すなわち、起点ポリゴンを三角形に分割し、その三角形に関するベクトルの内分の形式にて終点ポリゴン内部の点を求めればよい。ベクトル斜体で示せば

$$BQ = (1 - s) \{ (1 - t) BA + t BC \}$$

であり、したがって、

$$B'Q' = (1 - s) \{ (1 - t) B'A' + t B'C' \}$$

当然ながら、同様の処理を起点ポリゴン $R1$ の上半分に当たる三角形 ACD と、同様に終点ポリゴン $R2$ の上半分に当たる三角形 $A'C'D'$ との間についてもなすとする。

【0133】

図 21 は、以上の処理手順を示す。まず図 19 のごとく、第 1 画像 $I1$ 上に取りられた格子点に関するマッチング結果を取得する ($S10$)。このとき、前提技術の画素単位のマッチングを実行し、その結果の中から格子点に当たる部分を抽出すればよい。ただし、前提技術を用いずに他のマッチング技術、例えばオプティカルフローやブロックマッチングをもとに格子点に関するマッチング結果を特定してもよい。

【0134】

つづいて、図 19 の右側のごとく、第 2 画像 $I2$ 上に終点ポリゴンを定義する ($S12$)。以上で対応点ファイルが生成できるので、このファイルに第 1 画像 $I1$ を識別するための情報を盛り込んで出力する ($S14$)。すなわち、ここではふたつの画像ではなく、一方の画像のみを対応点情報と関連づけている。第 1 画像 $I1$ および対応点ファイルは、任意の記録装置または媒体に保持され、または直接ネットワークや放送波に乗せて伝送されればよい。

【0135】

図 22 は、対応点ファイルを用いて中間画像を生成する手順を示す。まず、第 1 画像 $I1$ のみが読み込まれ ($S20$)、対応点ファイルが読み込まれる ($S22$)。つづいて、起点ポリゴン内の点と終点ポリゴン内の点の対応関係が図 20 の方法によって算出される ($S24$)。この時点で、画像内のすべての画素に関

する対応関係を取得することができる。したがって、前提技術で述べたごとく、互いに対応し合う点の座標と色を $u : (1 - u)$ で内分すれば、第 1 画像 I_1 と第 2 画像 I_2 の間を時間的に $(1 - u) : u$ で内分する位置における中間画像を生成することができる (S 2 6)。ただし、前提技術とは異なり、色については補間をせずに、単に第 1 画像 I_1 の各画素の色をそのまま流用する。なお、内挿補間だけでなく、外挿補間をしてもよい。

【 0 1 3 6 】

図 2 3 は以上の処理を行う画像補間装置 1 0 の構成を示す。この装置 1 0 は、外部の記憶装置や撮影カメラ等から第 1 画像 I_1 、第 2 画像 I_2 を取得する画像入力部 1 2 と、それらの画像に前提技術その他の技術によってマッチング計算を施すマッチングプロセッサ 1 4 と、それによって生成された対応点ファイル F を格納する対応点ファイル保持部 1 6 と、第 1 画像 I_1 と対応点ファイルから中間画像を生成する中間画像生成部 1 8 と、第 1 画像 I_1 および中間画像をタイミング調整しながらもとの動画に近い映像として表示する表示部 2 0 を含む。表示部 2 0 は第 2 画像 I_2 を表示の最後に出力してもよい。また、通信部 2 2 は、外部からの要望にしたがい、第 1 画像 I_1 および対応点ファイル F をネットワークその他の伝送インフラへ送出する。このとき、第 2 画像 I_2 も送出してもよい。なお、マッチングプロセッサ 1 4 には、メッシュの大きさや格子点の位置などを示すメッシュ情報が入力されている。

【 0 1 3 7 】

以上の構成により、画像入力部 1 2 に入力された第 1 画像 I_1 と第 2 画像 I_2 はマッチングプロセッサ 1 4 へ送られる。マッチングプロセッサ 1 4 は、それらの画像間で画素単位のマッチング計算を行う。すなわち、マッチングの段階では両画像が参照されている。マッチングプロセッサ 1 4 はメッシュ情報をもとに対応点ファイル F を生成し、対応点ファイル保持部 1 6 へ出力する。

【 0 1 3 8 】

対応点ファイル F は、第 1 画像 I_1 にとられたメッシュの格子点について、その第 2 画像 I_2 における対応位置を記録している。たとえば、画像サイズが 100×100 の場合、各格子点について 10000 通りのうちの一点を指定するこ

とで対応点对の位置情報が確定する。

【0 1 3 9】

対応点ファイルFはさらに、対応点对の色の差分情報を格納している。前提技術を用いる場合、色が近い点ほど対応がしやすいため、対応点对の色の差は小さいことが期待できる。前提技術以外のマッチング技術を用いる場合にも一般に対応点对の色の差は小さい。そのため、例えば各点の色が8ビットで表現されている場合でも、差分情報は例えば3ビットで表現できる可能性がある。また、そうして決めたビット数を超えるほど差分が大きい場合は、そもそもマッチングの精度を問題にすべきであるから、色としては3ビットの最大値、すなわち「1 1 1」と表現してしまっても大過ない場合が多い。色の差分も十分に大きなレンジを仮定した場合は、それレンジを比較的粗く量子化することにより、トータルとして3ビットに抑えるような運用も可能である。

【0 1 4 0】

中間画像生成部18は、ユーザの求めに応じ、またはその他の要因で対応点ファイルFを読み出し、中間画像を生成する。この補間の段階では、いずれか一方の画像と対応点对の位置情報、および色の差分情報が利用される。中間画像は表示部20へ送られ、そこで画像出力の時間調整が行われ、動画またはモーフィング画像が表示される。この動作からもわかるとおり、中間画像生成部18と表示部20は、本装置10とは別構成のリモート端末側にあってもよく、その場合、その端末が第1画像I1および対応点ファイルFという比較的軽いデータを受け、自主的に動画を再生できる。

【0 1 4 1】

通信部22はリモート端末を想定するための構成であり、第1画像I1と対応点ファイルFをネットワークや放送波に乗せて送出し、リモート端末側で動画の表示が行われる。もちろんリモート端末は、表示ではなく、ストレージを目的としてもよい。

【0 1 4 2】

実施の形態の処理内容について実験を行ったところ、第1、第2画像として、例えば256×256程度の大きさを採用し、格子点を縦横10～数十画素おき

程度に設定することにより、良好なモーフィングまたは動画圧縮効果が得られた。対応点ファイルの大きさは数キロから 10 キロバイト程度であり、画質の高さとデータ量の小ささが実現できることが確認できた。

【0 1 4 3】

以上、実施の形態は携帯電話などの端末に有利であるとの認識で説明したが、当然本発明は一般の任意の画像関連機器に利用できる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】 図 1 (a) とは図 1 (b) は、ふたりの人物の顔に平均化フィルタを施して得られる画像、図 1 (c) と図 1 (d) は、ふたりの人物の顔に関して前提技術で求められる $p(5, 0)$ の画像、図 1 (e) と図 1 (f) は、ふたりの人物の顔に関して前提技術で求められる $p(5, 1)$ の画像、図 1 (g) と図 1 (h) は、ふたりの人物の顔に関して前提技術で求められる $p(5, 2)$ の画像、図 1 (i) と図 1 (j) は、ふたりの人物の顔に関して前提技術で求められる $p(5, 3)$ の画像をそれぞれディスプレイ上に表示した中間調画像の写真である。

【図 2】 図 2 (R) はもとの四辺形を示す図、図 2 (A)、図 2 (B)、図 2 (C)、図 2 (D)、図 2 (E) はそれぞれ相続四辺形を示す図である。

【図 3】 始点画像と終点画像の関係、および第 m レベルと第 $m-1$ レベルの関係を相続四辺形を用いて示す図である。

【図 4】 パラメータ η とエネルギー C_f の関係を示す図である。

【図 5】 図 5 (a)、図 5 (b) は、ある点に関する写像が全単射条件を満たすか否かを外積計算から求める様子を示す図である。

【図 6】 前提技術の全体手順を示すフローチャートである。

【図 7】 図 6 の S 1 の詳細を示すフローチャートである。

【図 8】 図 7 の S 1 0 の詳細を示すフローチャートである。

【図 9】 第 m レベルの画像の一部と、第 $m-1$ レベルの画像の一部の対応関係を示す図である。

【図 10】 前提技術で生成された始点階層画像を示す図である。

【図 11】 図 6 の S 2 に進む前に、マッチング評価の準備の手順を示す図

である。

【図 1 2】 図 6 の S 2 の詳細を示すフローチャートである。

【図 1 3】 第 0 レベルにおいて副写像を決定する様子を示す図である。

【図 1 4】 第 1 レベルにおいて副写像を決定する様子を示す図である。

【図 1 5】 図 1 2 の S 2 1 の詳細を示すフローチャートである。

【図 1 6】 ある $f(m, s)$ について λ を変えながら求められた $f(m, s)$ ($\lambda = i \Delta \lambda$) に対応するエネルギー $C(m, s)_f$ の挙動を示す図である。

【図 1 7】 η を変えながら求められた $f(n)$ ($\eta = i \Delta \eta$) ($i = 0, 1, \dots$) に対応するエネルギー $C(n)_f$ の挙動を示す図である。

【図 1 8】 第 1 画像と第 2 画像間である画素の対応する様子を示す図である。

【図 1 9】 第 1 画像上にとられた起点ポリゴンと第 2 画像上にとられた終点ポリゴンの対応関係を示す図である。

【図 2 0】 起点ポリゴン内の点に対応する終点ポリゴン内の点を求める手順を示す図である。

【図 2 1】 実施の形態で対応点ファイルを生成する手順を示すフローチャートである。

【図 2 2】 実施の形態で、対応点ファイルをもとに中間画像を生成する手順を示すフローチャートである。

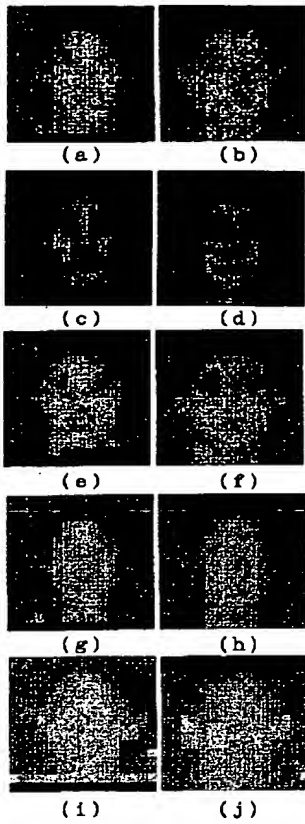
【図 2 3】 実施の形態に係る画像補間装置の構成図である。

【符号の説明】

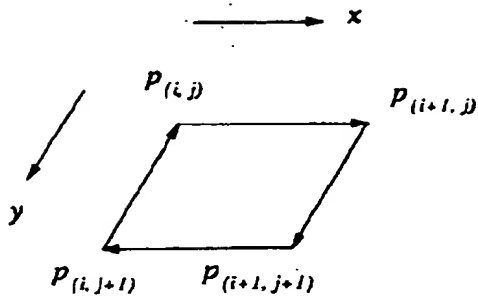
- 1 0 画像補間装置
- 1 2 画像データ入力部
- 1 4 マッチングプロセッサ
- 1 6 対応点ファイル保持部
- 1 8 中間画像生成部
- 2 0 表示部
- 2 2 通信部

【書類名】 図面

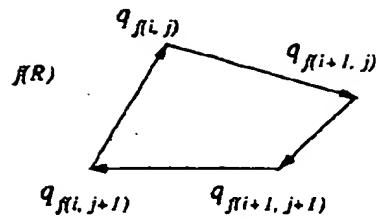
【図 1】



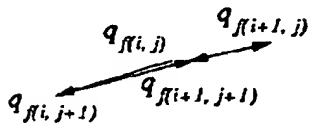
【図 2】



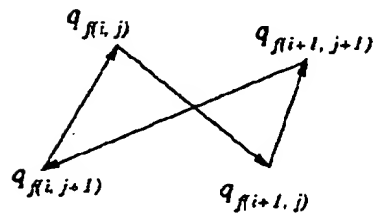
(R)



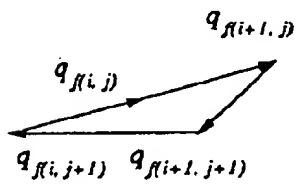
(A)



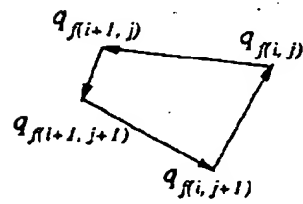
(E)



(B)

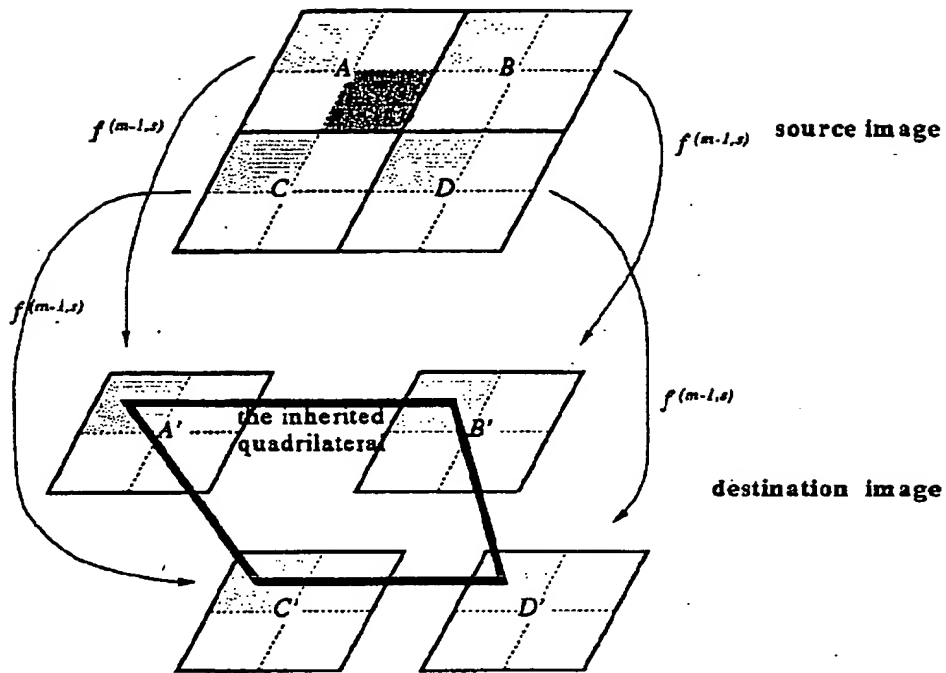


(D)

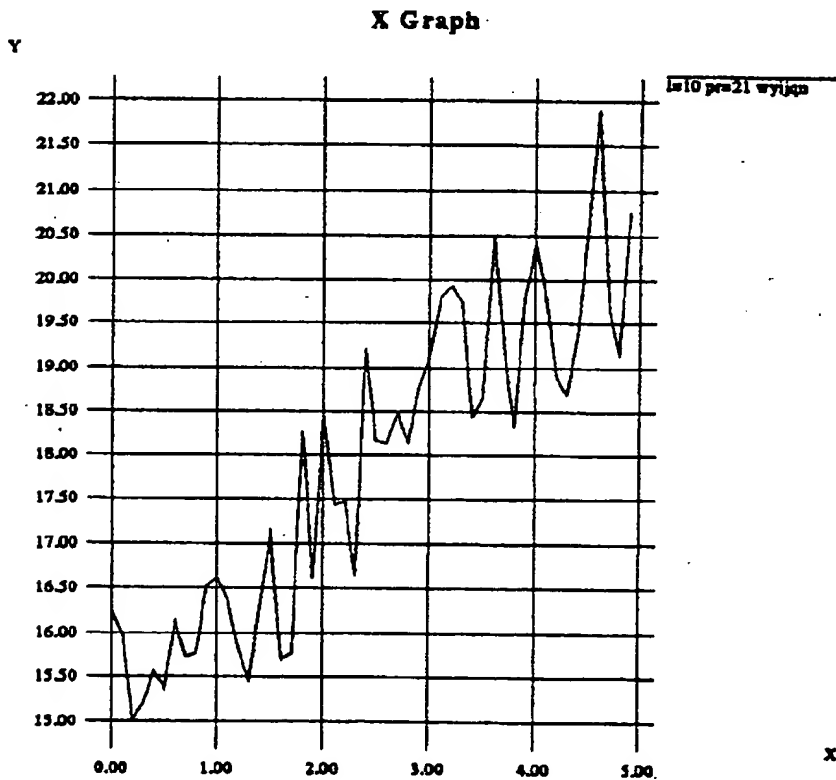


(C)

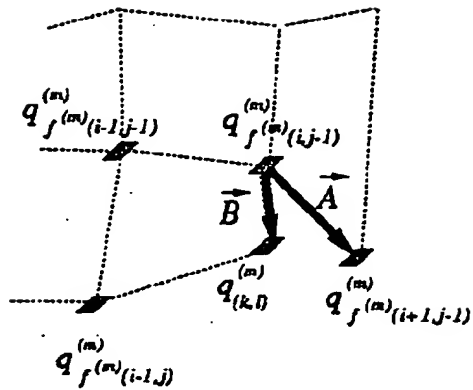
【図 3】



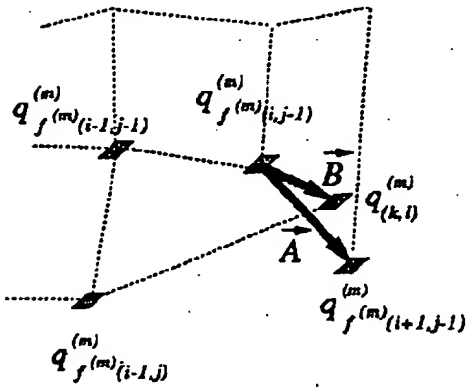
【図 4】



【図5】

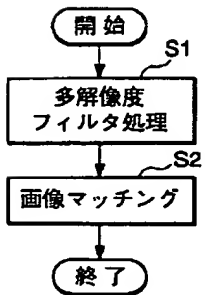


(a)

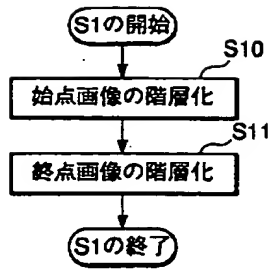


(b)

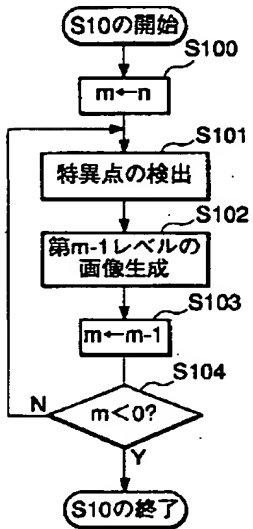
【図6】



【図 7】



【図 8】



【図 9】

10	8		
6	3		

$p(m, s)$

3		

$p(m-1, 0)$

8		

$p(m-1, 1)$

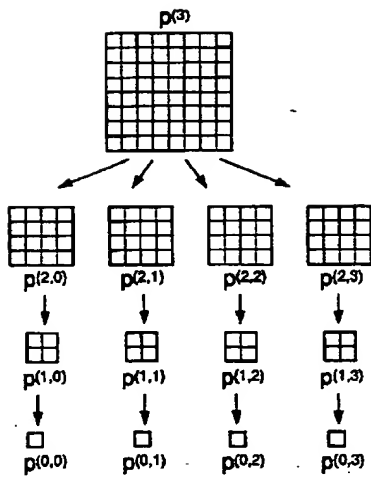
8		

$p(m-1, 2)$

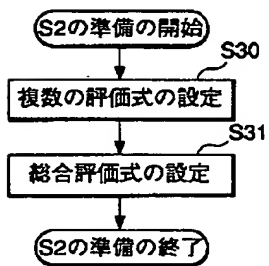
10		

$p(m-1, 3)$

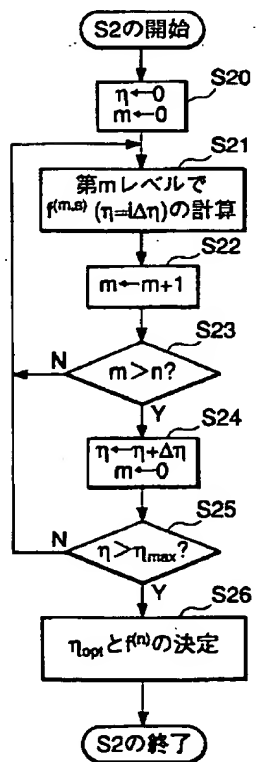
【図 10】



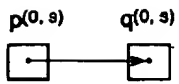
【図 11】



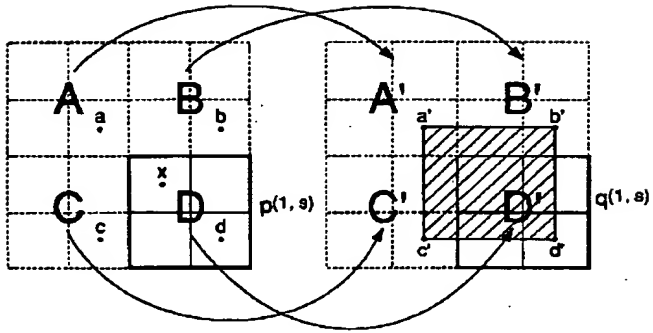
【図 12】



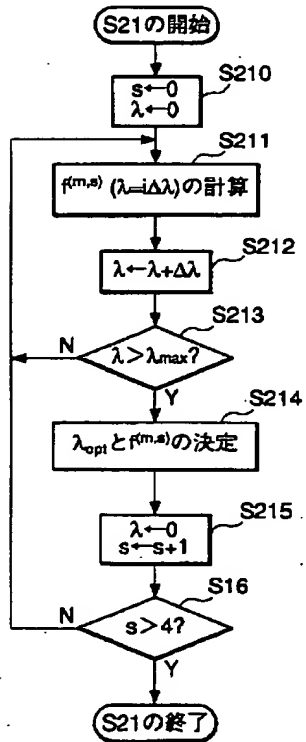
【図 13】



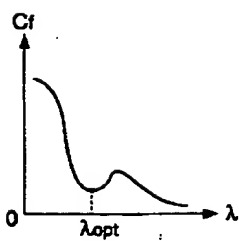
【図 14】



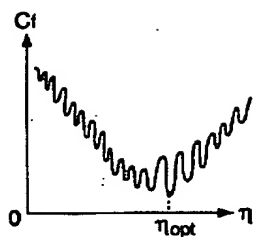
【図 15】



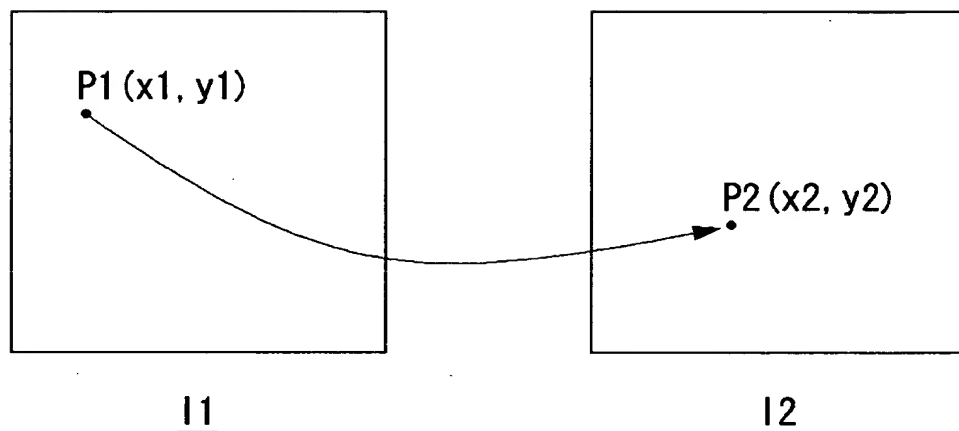
【図 16】



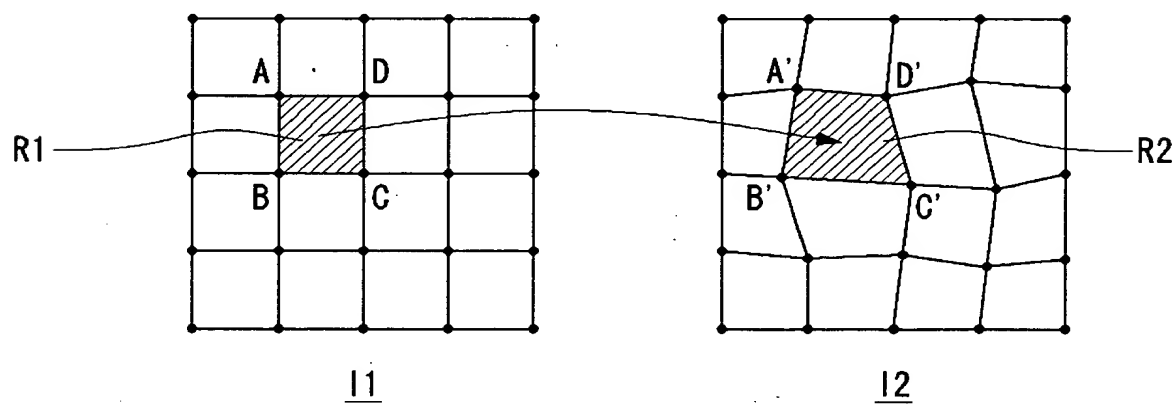
【図 17】



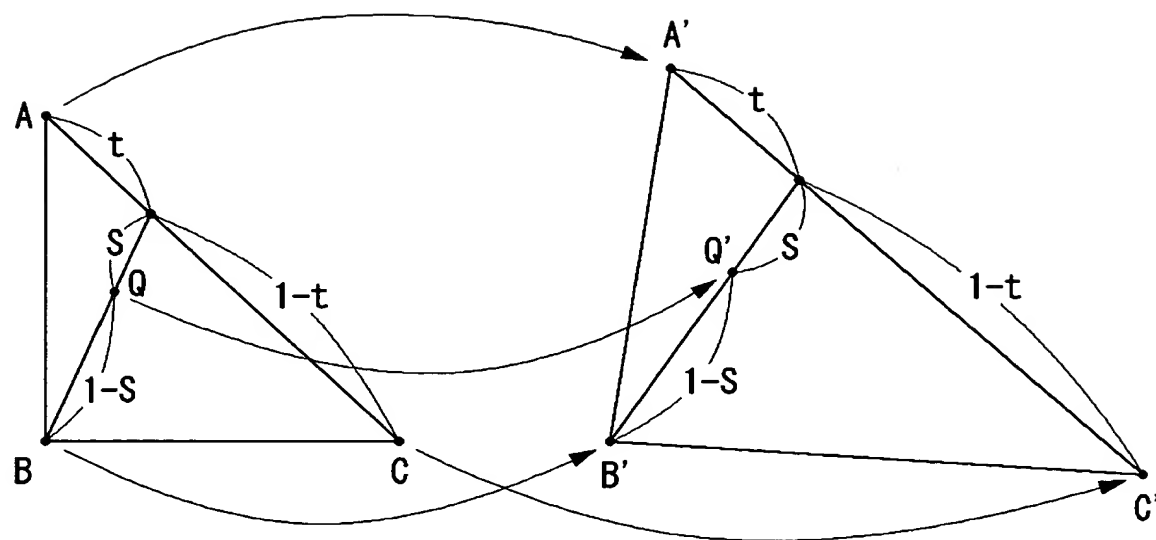
【図 18】



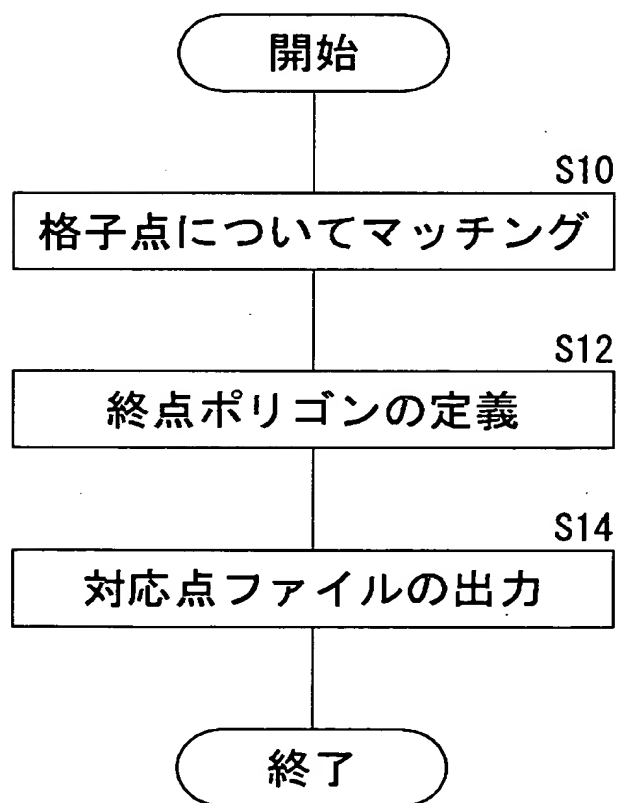
【図 19】



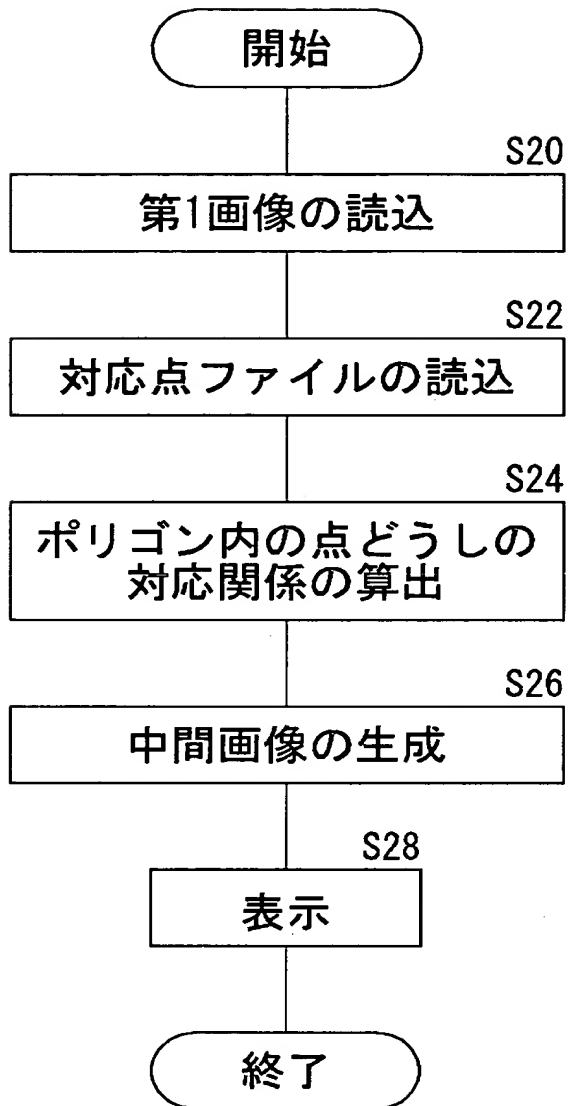
【図 20】



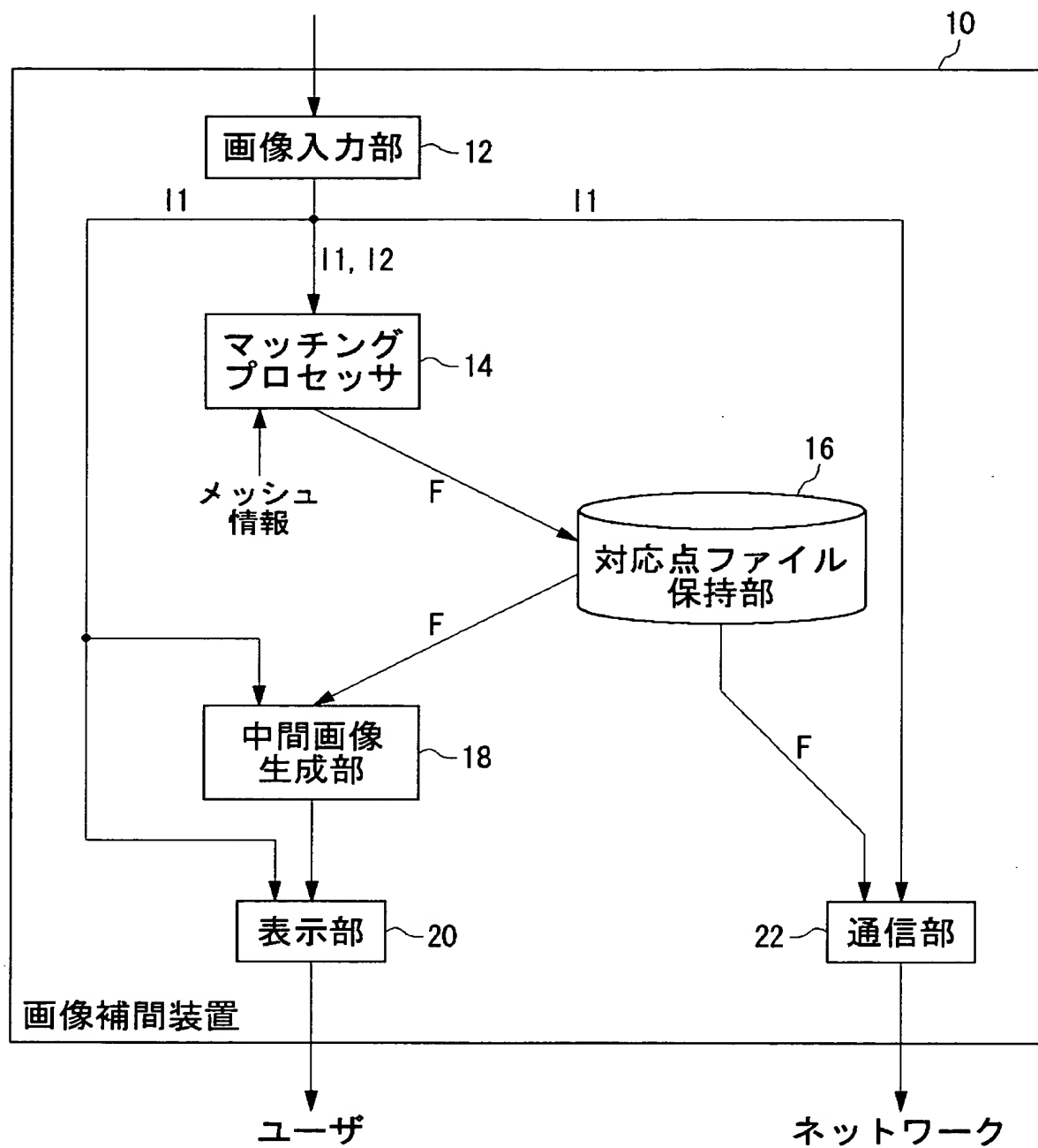
【図 21】



【図 2 2】



【図23】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 携帯電話はメモリ、CPUパワー、消費電力等の制約が厳しく、動画の効率的な利用が難しかった。

【解決手段】 画像入力部 1 2 は第 1 画像と第 2 画像を入力する。マッチングプロセッサ 1 4 はそれらの画像間で画素マッチングを行い、第 1 画像上に取りられたメッシュの格子点について、その対応点を第 2 画像上に求める。その結果が対応点ファイル F として記録される。中間画像生成部 1 8 は、対応点ファイル F をもとに第 1 画像と第 2 画像間の中間画像を生成する。色については、予め対応点ファイル F に、第 1 画像と第 2 画像の対応点对の差分情報を入れておく。補間の際に対応点ファイル F のほかは第 1 画像のみがあればよい。

【選択図】 図 2 3

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [396001980]

1. 変更年月日	1996年 1月26日
[変更理由]	新規登録
住 所	東京都港区麻布十番1丁目7番3号
氏 名	株式会社モノリス